



Zbigniew Osiak

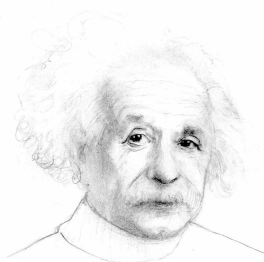
Ogólna Teoria Względności

Linki do moich publikacji naukowych i popularnonaukowych, e-booków oraz audycji telewizyjnych i radiowych są dostępne w bazie ORCID pod adresem internetowym:
<http://orcid.org/0000-0002-5007-306X>

Zbigniew Osiak

**OGÓLNA
TEORIA WZGLĘDNOŚCI**

ZE SZCZEGÓLNYM UWZGLĘDNIENIEM RACHUNKU TENSOROWEGO



Matematyka powinna być służącą, a nie królową.

***Arielowi,
mojemu synowi poświęcam***

© Copyright 2012 by Zbigniew Osiak

Wszelkie prawa zastrzeżone. Rozpowszechnianie i kopiowanie całości lub części publikacji zabronione bez pisemnej zgody autora.

Portret (rysunek) Alberta Einsteina zamieszczony na stronie tytułowej
Małgorzata Osiak

Portret autora zamieszczony na okładkach przedniej i tylnej
Rafał Pudło

Wydawnictwo: Self Publishing

ISBN: 978-83-272-3515-2

e-mail: zbigniew.osiak@gmail.com

Linki do moich publikacji naukowych i popularnonaukowych, e-booków oraz audycji telewizyjnych i radiowych są dostępne w bazie ORCID pod adresem internetowym:
<http://orcid.org/0000-0002-5007-306X>

WSTĘP

Fizycy to poeci nauki tworzący jej awangardę.

Ogólna Teoria Względności przeznaczona jest dla studentów wszystkich uczelni, na których wykładana jest fizyka. Może być przydatna dla nauczycieli fizyki w szkołach średnich. Mam nadzieję, że zostanie wykorzystana również przez zawodowych relatywistów.

Ogólna Teoria Względności jest drugą częścią tryptyku, pozostałe dwie to:

- Szczególna Teoria Względności
- Twórcy Teorii Względności

Szczegółowe informacje bibliograficzne, biograficzne oraz ikonograficzne znajdują się w trzeciej części tryptyku.

Należę do pokolenia fizyków, dla których idolami byli Albert Einstein, Lew Nikołajewicz Landau i Richard P. Feynman. Einstein zniewolił mnie potęgą swej intuicji. Landaua podziwiam za rzetelność, precyzję, elegancję i prostotę wywodów, oraz instynktowne wyczuwanie istoty zagadnienia. Feynman urzekł mnie lekkością narracji i subtelnym poczuciem humoru.

Praca nad tryptykiem zajęła mi sześć lat.

Zbigniew Osiak

Wrocław, wrzesień 2004

SPIS TREŚCI

STRONA TYTUŁOWA

STRONA PRAW AUTORSKICH

WSTĘP

POLE GRAWITACYJNE – TEORIA NEWTONA 15

1. Równania pola grawitacyjnego 15

- Wektor natężenia pola grawitacyjnego 15
- Prawo Gaussa w postaci całkowej (globalnej) 15
- Prawo Gaussa w postaci różniczkowej (lokalnej) 16
- Potencjalność stacjonarnego (stałego) pola wektora \mathbf{E} 16
- Związek między natężeniem a potencjałem 16
- Równanie Poissona i Laplace'a 17
- Prawo Newtona 17
- Zapis prawa Newtona w postaci wektorowej 17

2. Równania ruchu punktu materialnego w zewnętrznym polu grawitacyjnym 18

3. Pole grawitacyjne punktowej masy 18

- Natężenie pola grawitacyjnego w odległości r od punktowego źródła o masie M 18
- Praca sił pola grawitacyjnego przy przemieszczaniu cząstki o masie m w polu punktowego źródła o masie M z punktu A do punktu B wzdłuż linii sił 18
- Potencjał pola grawitacyjnego w odległości r od punktowego źródła o masie M 18

4. Pole grawitacyjne układu punktów materialnych, zasada superpozycji 19

- Zasada superpozycji natężeń 19
- Zasada superpozycji potencjałów 19

5. Rozwinięcie multipolowe potencjału pola grawitacyjnego układu punktów materialnych 19

- Rozwinięcie multipolowe potencjału 19
- Człon dipolowy w rozwinięciu potencjału 20
- Człon kwadrupolowy w rozwinięciu potencjału 21
- Tensor momentu kwadrupolowego 21
- Związek tensora momentu kwadrupolowego z tensorem momentu bezwładności 22

6. Energia potencjalna układu punktów materialnych w zewnętrznym polu grawitacyjnym 23

- Energia potencjalna punktowej masy w zewnętrznym polu grawitacyjnym 23
- Energia potencjalna układu punktów materialnych w zewnętrznym polu grawitacyjnym 23

7. Energia potencjalna wzajemnego oddziaływania między punktami materialnymi 25

- Energia potencjalna wzajemnego oddziaływania dwóch punktów materialnych 25
- Energia potencjalna wzajemnego oddziaływania dowolnego układu punktów materialnych 26
- Energia potencjalna ciągłego rozkładu mas 27

8. Energia pola grawitacyjnego 27

9. Równanie toru w centralnym polu grawitacyjnym 28

10. Prawa Keplera 31

- Pierwsze prawo Keplera 31
- Drugie prawo Keplera 31
- Trzecie prawo Keplera 31

11. Prędkości kosmiczne 32

- Pierwsza prędkość kosmiczna w przypadku orbity kołowej 32
- Druga prędkość kosmiczna (prędkość ucieczki) w przypadku orbity liniowej 32
- Prędkości na dowolnych orbitach 32
- Pierwsza prędkość kosmiczna dla orbity kołowej w przypadku wirującej planety 33

12. Swobodny spadek i grawitacyjne zapadanie 34

- Cząstka swobodnie spadająca ze skończonej odległości na powierzchnię znajdującą się w odległości r od centrum źródła pola grawitacyjnego 34
- Grawitacyjne zapadanie 34

13. Siły pływowe 35

- Siły pływowe 35
- Siły pływowe rozciągające 35
- Siły pływowe ściskające 35

OGÓLNA ZASADA WZGLĘDNOŚCI 36

1. Podstawowe postulaty ogólnej teorii względności 36

- Podstawowe postulaty szczególnej teorii względności 36
- Podstawowe postulaty ogólnej teorii względności 36
- Struktura tensora metrycznego 38

2. Czasoprzestrzeń 39

- Płaska czasoprzestrzeń Minkowskiego, układy inercjalne 39
- Płaska czasoprzestrzeń Minkowskiego, układy nieinercjalne 40
- Zakrzywiona czasoprzestrzeń Riemanna, układy lokalne 41
- Czas własny w ogólnej teorii względności 42
- Odległość przestrzenna w ogólnej teorii względności 42
- Jakie warunki musi spełniać tensor metryczny aby mógł określać metrykę realnej czasoprzestrzeni? 43

3. Zapisywanie równań w postaci ogólnie kowariantnej 44

- Zasady zapisywania równań w postaci ogólnie kowariantnej 44
- Podstawowa forma metryczna 45
- Iloczyn skalarny dwóch wektorów 45
- Długość wektora 45
- Czteroprędkość 46
- Czteroprzyspieszenie 46
- Równanie bilansu wielkości skalarnej 47

4. Równania ruchu cząstki w ogólnej teorii względności 48

- Czterowymiarowa prędkość 48
- Czterowymiarowe przyspieszenie 48
- Czterowymiarowe równania ruchu cząstki próbnej 48
- Swobodny ruch cząstki próbnej 50

5. Nieinercjalne układy odniesienia 51

- Tensor metryczny w nieinercjalnym układzie odniesienia 51
- Układ ze stałym przyspieszeniem 51
- Układ obracający się 53
- Układ drgający 55

6. Tensor pędu-energii cieczy nielepkiej 57

- Relatywistyczne równanie bilansu masy hydrodynamicznej w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego 57
- Równania bilansu gęstości objętościowej pędu-energii cieczy nielepkiej w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego 58
- Tensor pędu-energii cieczy nielepkiej w dowolnym układzie współrzędnych 60

7. Tensor pędu-energii pyłu bezciśnieniowego 61

- Pył bezciśnieniowy 61
- Równanie bilansu masy pyłu bezciśnieniowego w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego 61
- Równania bilansu gęstości objętościowej pędu-energii pyłu bezciśnieniowego w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego 62
- Tensor pędu-energii pyłu bezciśnieniowego w dowolnym układzie współrzędnych 63

8. Równania Maxwella w ogólnej teorii względności 64

- Czterowektor gęstości prądu 64
- Tensory pola elektromagnetycznego 64
- Jednородne równania Maxwella 65
- Niejednorodne równania Maxwella 66
- Zmodyfikowane równania Maxwella w postaci trójwymiarowej 67

9. Tensor pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni 68

- Tensor pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego 68
- Tensor pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni w dowolnym układzie współrzędnych 68
- Ślad tensora pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni 68

POLE GRAWITACYJNE – TEORIA EINSTEINA 69

1. Równania ogólnej teorii względności 69

- Podstawowe (główne) idee i postulaty 69
- Tensor pędu-energii 70
 - Tensor pędu-energii dla cieczy nielepkiej 70
 - Tensor pędu-energii dla pyłu bezciśnieniowego 70
 - Tensor pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni 70
- Tensor krzywizny Einsteina 70
- Równania pola grawitacyjnego (Równania metryki czasoprzestrzeni) 71
 - Równania pola w postaci kowariantnej 71
 - Równania pola w postaci kontrawariantnej 71
 - Równania pola w postaci mieszanej 71
- Skalar krzywizny 72
- Zasada zachowania pędu i energii w postaci mieszanej 73
- Zasada zachowania pędu i energii w postaci kontrawariantnej 73
- Zasada zachowania pędu i energii w postaci kowariantnej 74
- Równania pola grawitacyjnego a zasady zachowania pędu i energii 75
- Równania ruchu w płaskiej czasoprzestrzeni 77
- Równania ruchu w zakrzywionej czasoprzestrzeni 77

2. Przybliżone rozwiązanie de Sittera-Einsteina 78

- Tensor krzywizny słabego pola grawitacyjnego 78
- Równania stacjonarnego słabego pola grawitacyjnego 79
- Równania ruchu w przypadku słabego stacjonarnego pola grawitacyjnego 81

- Wpływ potencjału grawitacyjnego na odległość przestrzenną dwóch zdarzeń 82
 - Wpływ potencjału grawitacyjnego na odstęp czasu między dwoma zdarzeniami 82
 - Przesunięcie linii spektralnych w polu grawitacyjnym 83
- 3. Dokładne rozwiązanie Schwarzschilda 84**
- Próżniowe (zewnątrzne) rozwiązanie Schwarzschilda 84
 - Równanie orbity 87
 - Obrót orbity 88
 - Zakrzywienie toru promieni świetlnych w polu grawitacyjnym 90
 - Metryka Schwarzschilda jako metryka zakrzywionej czasoprzestrzeni 91
 - Promień Schwarzschilda i czarne dziury 93
 - Minimalna średnia gęstość czarnej dziury 93
 - Radialne przyspieszenie grawitacyjne swobodnego spadku odpowiadające metryce Schwarzschilda 94
 - Fizyczna (przeskalowana) składowa radialna przyspieszenia grawitacyjnego swobodnego spadku 95
 - Wartość radialnego przyspieszenia grawitacyjnego swobodnego spadku 95
 - Współrzędne Kruskala-Szekeresa 96
 - Rozwiązanie Schwarzschilda a przybliżone rozwiązanie de Sittera-Einsteina 97
 - Swobodny spadek na wirującą planetę 98
 - Przykład: Pierwsza prędkość kosmiczna dla orbity kołowej w płaszczyźnie równikowej 103
 - Przykład: Ogólna postać w zmiennych (t, r, θ, φ) równań ruchu swobodnej cząstki próbnej w polu grawitacyjnym wirującej planety 103
- 4. Rozwiązanie Weyla 105**
- Metryka Weyla 105
- 5. Rozwiązanie Kerra 106**
- Metryka Kerra 106
- 6. Fale grawitacyjne 107**
- Równania niestacjonarnego słabego pola grawitacyjnego w próżni są równaniami falowymi 107
 - Cechowanie TT 108
 - Fale grawitacyjne są falami poprzecznymi 109
 - Równania niestacjonarnego słabego pola poruszających się ciał 110
 - Emisja fal grawitacyjnych 114
 - Przykład 115
- 7. Tensor momentu kwadrupolowego 116**
- Tensor momentu kwadrupolowego ciągłego rozkładu mas 116
 - Bezśladowy tensor momentu kwadrupolowego ciągłego rozkładu mas 116
 - Elipsoida 116
 - Tensor momentu kwadrupolowego rozkładu mas rozmieszczonych ze stałą gęstością objętościową w obszarze elipsoidy w układzie współrzędnych, który stanowią osie elipsoidy 117
- 8. Model Wszechświata Einsteina: „Materia bez ruchu” 120**
- Trójwymiarowa hipersfera zanurzona w czterowymiarowej płaskiej przestrzeni Euklidesowej jako trójwymiarowa przestrzeń o stałej krzywiznie Riemanna 120
 - Metryka modelu Wszechświata Einsteina 121
 - Składowe tensora Ricciego 121
 - Skalar krzywizny 121
 - Składowe tensora Einsteina 121
 - Tensor pędu energii 121

- Równania pola 121
 - Równania pola z członem kosmologicznym 122
 - Warunki wynikające z równań bilansu pędu i energii jakie musi spełniać człon kosmologiczny jako dodatkowy człon w równaniach pola 122
 - Metryka Einsteina we współrzędnych sferycznych 122
- 9. Model Wszechświata de Sittera: „Ruch bez materii” 123**
- Rozwiązanie de Sittera 123
- 10. Model Wszechświata Friedmana 124**
- Podstawowe założenia 124
 - Podstawowa forma metryczna Friedmana-Lemaître-Robertsona-Walkera w układzie kartezyjskim 124
 - Składowe kowariantnego tensora metrycznego F-L-R-W 124
 - Składowe kontrawariantnego tensora metrycznego F-L-R-W 124
 - Składowe mieszanego tensora metrycznego F-L-R-W 124
 - Symbole Christoffela pierwszego rodzaju 5
 - Symbole Christoffela drugiego rodzaju 125
 - Składowe tensora Ricciego 126
 - Skalar krzywizny 127
 - Składowe tensora Einsteina 128
 - Tensor pędu-energii dla pyłu i promieniowania 128
 - Równania pola 128
 - Równania pola wyrażone przez stałą Hubble’a 129
 - Równania bilansu pędu i energii 129
 - Równania kosmologiczne dla pyłu i promieniowania 130
 - Analiza modelu 131
 - Analiza modelu w przypadku różnej od zera stałej kosmologicznej 132
 - Prawo Hubble’a 133
 - Metryka F-L-R-W we współrzędnych sferycznych 134
- 11. Prosty model rozszerzającej się czasoprzestrzeni 135**
- Podstawowe założenia 135
 - Podstawowa forma metryczna 135
 - Składowe kowariantnego tensora metrycznego 135
 - Składowe kontrawariantnego tensora metrycznego 135
 - Składowe mieszanego tensora metrycznego 135
 - Symbole Christoffela pierwszego rodzaju 136
 - Symbole Christoffela drugiego rodzaju 136
 - Składowe tensora Ricciego 136
 - Skalar krzywizny 136
 - Składowe tensora Einsteina 137
 - Tensor pędu-energii dla pyłu i promieniowania 137
 - Równania pola 137
 - Prawa zachowania 138
 - Równania kosmologiczne dla pyłu i promieniowania 138
 - Niezerowe składowe mieszanego tensora krzywizny 139
 - Analiza modelu 139
 - Prawo Hubble’a 140
- 12. Model wirującego Wszechświata Gödla 141**
- Rozwiązanie Gödla 141
 - Metryka Gödla we współrzędnych cylindrycznych 141

NIEZBĘDNIK MATEMATYCZNY 143

1. Macierze 143

- Podstawowe definicje 143
- Wyznacznik macierzy 143
- Dodawanie macierzy 144
- Mnożenie macierzy 144
- Macierz transponowana 144
- Macierz symetryczna 144
- Macierz odwrotna 144
- Równanie charakterystyczne, wartości własne i wektory własne macierzy 145
- Transformacje ortogonalne 146

2. Algebraiczne formy kwadratowe 148

- Forma kwadratowa 148
- Macierz formy kwadratowej 148
- Rząd formy kwadratowej 148
- Dodatnio określone formy kwadratowe 148
- Kryteria dla dodatnio określonych form kwadratowych 148
- Sprowadzanie formy kwadratowej do postaci kanonicznej (diagonalnej) 148
- Sygnatura formy kwadratowej 148
- Prawo bezwładności formy kwadratowej 148
- Niezmienniki liniowych przekształceń ortogonalnych formy kwadratowej 149

3. Liniowe przekształcenia ortogonalne i różniczkowe formy kwadratowe w teorii względności 149

- Czasoprzestrzeń 149
- Transformacja przeprowadzająca formę metryczną urojoną w rzeczywistą 148

4. Prostoliniowe układy współrzędnych 150

- Dualny (sprzężony) układ współrzędnych 150
- Algorytm konstrukcji bazy dualnej (sprzężonej) 151
- Transformacje wektorów bazowych 153
- Współrzędne kontrawariantne i kowariantne 155
- Iloczyn skalarny dwóch wektorów 156
- Długość wektora 156
- Iloczyn skalarny jako niezmiennik dowolnej transformacji liniowej 157

5. Tensory 158

- Wektory kontrawariantne i kowariantne jako tensory pierwszego rzędu 158
- Tensory kontrawariantne, kowariantne i mieszane drugiego rzędu 159
- Tensory g-kontrawariantne i d-kowariantne 160
- Delta Kroneckera jako tensor 161

6. Tensor metryczny 162

- Kowariantny tensor metryczny 162
- Kontrawariantny tensor metryczny 162
- Własności tensorów metrycznych 163
- Podstawowa forma metryczna (Kwadrat elementu liniowego) 164
- Liniowe przekształcenie ortogonalne współrzędnych sprowadzające podstawową formę metryczną do postaci diagonalnej 167

7. Współrzędne krzywoliniowe 168

- Współrzędne krzywoliniowe 168
- Lokalne układy współrzędnych związane ze współrzędnymi krzywoliniowymi 168
- Układy współrzędnych ze zmienną bazą 169

- Różniczka promienia wodzącego 169
 - Kwadrat różniczki promienia wodzącego 169
 - Druga różniczka promienia wodzącego 169
 - Ograniczenia dotyczące operacji wykonywanych na tensorach w układzie współrzędnych o zmiennej bazie 170
 - Przykład: Iloczyn skalarny 170
 - Wyznaczanie tensora metrycznego 170
 - Przykład: Współrzędne sferyczne 171
 - Współrzędne sferyczne w przypadku trójwymiarowym 172
 - Ortogonalne układy współrzędnych krzywoliniowych 175
 - Fizyczne (prawdziwe) wartości składowych 175
- 8. Algebra tensorów 178**
- Dodawanie tensorów 178
 - Mnożenie tensorów 178
 - Zwężanie (kontrakcja) tensorów 178
 - Obniżanie i podnoszenie wskaźników 179
 - Zamiana składowych kontrawariantnych na kowariantne i vice versa 180
 - Operacja symetryzowania 181
 - Operacja alternowania 181
- 9. Analiza tensorów 182**
- Symbole Christoffela pierwszego i drugiego rodzaju 182
 - Kontrakcja symboli Christoffela drugiego rodzaju 183
 - Własności transformacyjne symboli Christoffela pierwszego rodzaju 184
 - Własności transformacyjne symboli Christoffela drugiego rodzaju 184
 - Przykład: Druga różniczka promienia wodzącego w trójwymiarowym lokalnym układzie odpowiadającym współrzędnym sferycznym 186
 - Przesunięcie równoległe wektora 187
 - Różnica wektorów określonych wzdłuż zadanej linii 187
 - Pochodna absolutna wektora kontrawariantnego zadanego wzdłuż linii 188
 - Pochodna absolutna wektora kowariantnego zadanego wzdłuż linii 189
 - Pochodna kowariantna i kontrawariantna wektora 190
 - Pochodna kowariantna tensora drugiego rzędu 190
 - Przykład: Pochodne tensorów metrycznych 190
 - Dywergencja wektora kontrawariantnego 191
 - Dywergencja wektora kowariantnego 191
 - Dywergencja tensora kontrawariantnego drugiego rzędu 192
 - Dywergencja antysymetrycznego (skośniasymetrycznego) tensora kontrawariantnego drugiego rzędu 192
 - Dywergencja tensora kowariantnego drugiego rzędu 192
 - Dywergencja tensora mieszanego drugiego rzędu 193
 - Dywergencja symetrycznego mieszanego tensora drugiego rzędu 193
 - Związki między dywergencjami tensorów drugiego rzędu 194
 - Gradient funkcji skalarnej 194
 - Laplasjan funkcji skalarnej 195
 - Rotacja jako kowariantny tensor antysymetryczny drugiego rzędu 195
 - Twierdzenie Gaussa 195
 - Pochodna kowariantna dowolnego tensora 196
 - Pochodna kontrawariantna dowolnego tensora 197
 - Pochodna kowariantna (kontrawariantna) sumy i iloczynu tensorów 200

- Pochodne wyższych rzędów 200
 - Dywergencja tensora metrycznego 201
 - Dalsze własności tensora metrycznego 201
- 10. Przestrzeń Riemanna 202**
- Płaskie przestrzenie z metryką 202
 - Przestrzeń Riemanna jako przestrzeń zakrzywiona z metryką 202
 - Kowariantny tensor metryczny i kowariantne wektory bazowe 203
 - Kontrawariantny tensor metryczny 203
 - Lokalny układ współrzędnych i styczna przestrzeń 203
 - Iloczyn skalarny wektorów kontrawariantnych 204
 - Iloczyn skalarny wektorów kowariantnych 204
 - Rzeczywista wartość wektora kontrawariantnego 204
 - Rzeczywista wartość wektora kowariantnego 204
 - Warunek prostopadłości (ortogonalności) wektorów 204
 - Operacje na tensorach w przestrzeni Riemanna 204
 - Równania geodetyki 205
 - Geodetyka zerowa 205
- 11. Tensor krzywizny 206**
- Mieszany tensor krzywizny Grossmanna czwartego rzędu 206
 - Własności tensora krzywizny Grossmanna 207
 - Kowariantny tensor krzywizny Riemanna-Christoffela czwartego rzędu 207
 - Własności tensora krzywizny Riemanna-Christoffela 207
 - Podstawowe kryterium zakrzywienia przestrzeni 208
 - Różnica pochodnych kowariantnych drugiego rzędu wektora kontrawariantnego 208
 - Różnica pochodnych kowariantnych drugiego rzędu wektora kowariantnego 208
 - Kowariantny tensor krzywizny Ricciego drugiego rzędu 209
 - Własności tensora Ricciego 209
 - Mieszany tensor krzywizny Einsteina 210
 - Kontrawariantny tensor krzywizny Einsteina 211
 - Kowariantny tensor krzywizny Einsteina 211
 - Konforemne przekształcenie metryki 212
 - Kowariantny tensor krzywizny konforemnej Weyla 212
 - Własności tensora krzywizny konforemnej Weyla 213
 - Mieszany tensor krzywizny konforemnej Weyla 213
 - Twierdzenia o płaskości i zakrzywieniu przestrzeni 214
 - Równania dewiacji geodezyjnej 214
- 12. Składowe kontrawariantne tensora metrycznego i jego wyznacznik, dwu-, trój- i cztero-składnikowe symbole Ricciego, symbole Christoffela pierwszego i drugiego rodzaju, składowe tensorów krzywizny 215**
- Składowe kontrawariantne symetrycznego tensora metrycznego i jego wyznacznik 215
 - Niezerowe dwuskładnikowe, trójskładnikowe i czteroskładnikowe symbole Ricciego 215
 - Jawna postać symboli Christoffeta pierwszego rodzaju 216
 - Jawna postać symboli Christoffeta drugiego rodzaju 217
 - Jawna postać kowariantnego tensora krzywizny Ricciego 219
 - Niezależne składowe mieszanego tensora krzywizny Grossmanna 221
 - Jawna postać niezerowych składowych mieszanego tensora krzywizny Grossmanna 222
 - Niezależne składowe kowariantnego tensora krzywizny Riemanna- Christoffela 228

- Niezerowe niezależne składowe kowariantnego tensora krzywizny wyrażone przez składowe mieszanego tensora krzywizny 229
- Składowe kowariantnego tensora Ricciego wyrażone przez składowe mieszanego tensora Grossmanna 230
- Składowe kowariantnego tensora Ricciego wyrażone przez składowe kowariantnego tensora Riemanna-Christoffela 231
- Składowe kontrawariantne tensora metrycznego i jego wyznacznik dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych 232
- Jawna postać symboli Christoffela pierwszego rodzaju dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych 233
- Jawna postać symboli Christoffela drugiego rodzaju dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych 234
- Jawna postać kowariantnego tensora krzywizny Ricciego dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych 235
- Jawna postać symboli Christoffela pierwszego rodzaju dla metryki diagonalnej 236
- Jawna postać symboli Christoffela drugiego rodzaju dla metryki diagonalnej 237
- Jawna postać kowariantnego tensora krzywizny Ricciego dla metryki diagonalnej 238
- Jawna postać kowariantnego tensora krzywizny Ricciego dla metryki diagonalnej (składowe mieszane) 239
- Jawna postać symboli Christoffela pierwszego rodzaju dla stacjonarnej metryki diagonalnej 240
- Jawna postać symboli Christoffela drugiego rodzaju dla stacjonarnej metryki diagonalnej 241
- Jawna postać kowariantnego tensora krzywizny Ricciego dla stacjonarnej metryki diagonalnej 242
- Jawna postać kowariantnego tensora krzywizny Ricciego dla stacjonarnej metryki diagonalnej (składowe mieszane) 243
- Symbole Christoffela drugiego rodzaju i składowe tensora Ricciego odpowiadające rozwiązaniu osiowo-symetrycznemu Weyla 244
- Jawna postać niezerowych składowych niezależnych mieszanego tensora krzywizny odpowiadających modelowi Wszechświata Friedmana dla przypadku $k = 1$ 245
- Jawna postać niezerowych składowych niezależnych mieszanego tensora krzywizny odpowiadających prostemu modelowi rozszerzającej się czasoprzestrzeni 247

Bibliografia 249

Dodatek 251

- Oryginalne wyniki 251
- Propozycje nowych nazw 251

POLE GRAWITACYJNE

TEORIA NEWTONA

1 RÓWNANIA POLA GRAWITACYJNEGO

- **Wektor natężenia pola grawitacyjnego**

Pole grawitacyjne to przestrzeń, w której na spoczywające i poruszające się ciała działają siły proporcjonalne do mas tych ciał.

Natężeniem pola grawitacyjnego \mathbf{E} w danym punkcie nazywamy stosunek siły \mathbf{F} , działającej ze strony pola na umieszczone w tym punkcie odpowiednio małe ciało, do masy m tego ciała.

$$\mathbf{E} = \frac{\mathbf{F}}{m}$$

Natężenie pola grawitacyjnego jest wektorem. Jednostką natężenia jest niuton na kilogram.

$$[\mathbf{E}] = \frac{1\text{N}}{1\text{kg}}$$

Znajomość wektorów natężenia w każdym punkcie pola grawitacyjnego pozwala na obliczenie siły działającej na znajdujące się w polu ciało o masie m .

$$\mathbf{F} = m \mathbf{E}$$

Stacjonarnym (stałym) polem grawitacyjnym nazywamy takie pole grawitacyjne, którego wektory natężeń są stałe w czasie. **Jednorodnym** polem grawitacyjnym nazywamy takie pole grawitacyjne, którego wektory natężeń są stałe co do wartości, kierunku i zwrotu w każdym punkcie pola.

- **Prawo Gaussa w postaci całkowitej (globalnej)**

Strumień wektora natężenia pola grawitacyjnego przez powierzchnię zamkniętą jest proporcjonalny do sumy mas ciał otoczonych przez tę powierzchnię.

$$\Phi_E = \oiint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S} = -4\pi G \iiint_V \rho dV = -4\pi G \sum_i m_i = -4\pi GM$$

$$\Phi_E = \oiint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S}$$

Φ_E = strumień wektora natężenia pola grawitacyjnego przez powierzchnię zamkniętą S
Strumień wektora przez dany element powierzchni zamkniętej jest ujemny, gdy wektor ma różną od zera składową, skierowaną do wnętrza powierzchni Gaussa, prostopadłą do danego elementu powierzchni.

$G = 6,672 \cdot 10^{-11} \text{Nm}^2\text{kg}^{-2}$ = stała grawitacyjna

ρ = gęstość objętościowa masy

M = całkowita masa ciał znajdujących się w obszarze V

• **Prawo Gaussa w postaci różniczkowej (lokalnej)**

| | |
|--|---|
| Prawo Gaussa $\oiint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S} = -4\pi G \iiint_V \rho \, dV$ Twierdzenie Gaussa $\oiint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S} = \iiint_V \operatorname{div} \mathbf{E} \, dV$ | $\iiint_V \operatorname{div} \mathbf{E} \, dV = -4\pi G \iiint_V \rho \, dV$ <div style="border: 1px solid red; padding: 5px; width: fit-content; margin: 10px auto;"> $\operatorname{div} \mathbf{E} = -4\pi G \rho$ </div> |
|--|---|

• **Potencjalność stacjonarnego (stałego) pola wektora \mathbf{E}**

Stacjonarne pole wektora natężenia \mathbf{E} jest polem bezwirowym lub potencjalnym, czyli polem w którym praca, wykonywana przez siły pola przy przesuwanie cząstki o masie m wzdłuż krzywej zamkniętej, jest równa zero. Tak więc praca wykonywana przez siły pola przy przesuwanie cząstki z jednego punktu do drugiego zależy tylko od położenia tych punktów, a nie zależy od toru po którym przesuwana była cząstka. Stacjonarne pole wektora natężenia można opisać skalarem zwanym potencjałem grawitacyjnym.

Różnica potencjałów grawitacyjnych między punktami A i B jest równa stosunkowi pracy $W_{A \rightarrow B}$, którą wykonują siły pola grawitacyjnego przy przemieszczaniu cząstki z punktu A do punktu B, do masy m tej cząstki.

$$\varphi_A - \varphi_B = \frac{W_{A \rightarrow B}}{m}$$

$$[\varphi] = \frac{1\text{J}}{1\text{kg}}$$

Potencjałem grawitacyjnym φ_A w danym punkcie A pola grawitacyjnego nazywamy stosunek pracy, jaką muszą wykonać siły pola przy przemieszczaniu cząstki z danego punktu A do punktu B w którym z założenia potencjał jest równy zero, do masy m tej cząstki.

$$\varphi_A - \cancel{\varphi_B} = \frac{W_{A \rightarrow B}}{m}, \quad \varphi_B = 0$$

UWAGA

Najczęściej przyjmuje się $\varphi = 0$ w nieskończoności. Fizyczny sens ma jedynie różnica potencjałów.

| | | |
|--|--|--|
| $W_{A \rightarrow B} = m(\varphi_A - \varphi_B)$ $W_{A \rightarrow B} = \int_A^B \mathbf{F} \cdot d\mathbf{l}$ $\mathbf{F} = m \mathbf{E}$ Twierdzenie Stokesa $\oint_1 \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l} = \iint_S \operatorname{rot} \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S}$ | $\oint_1 \mathbf{F} \cdot d\mathbf{l} = 0$ <div style="border: 1px solid red; padding: 5px; width: fit-content; margin: 10px auto;"> $\oint_1 \mathbf{E} \cdot d\mathbf{l} = 0$ $\operatorname{rot} \mathbf{E} = 0$ </div> | Dla stacjonarnego pola grawitacyjnego cyrkulacja wektora \mathbf{E} wzdłuż dowolnej drogi zamkniętej oraz rotacja wektora \mathbf{E} w każdym punkcie są równe zero. |
|--|--|--|

• **Związek między natężeniem a potencjałem**

| | |
|--|---|
| $\frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} = 0, \quad \operatorname{rot} \mathbf{E} = 0$ $\operatorname{rot} \operatorname{grad} \varphi = 0$ | <div style="border: 1px solid red; padding: 5px; width: fit-content; margin: 10px auto;"> $\mathbf{E} = -\operatorname{grad} \varphi$ </div> |
|--|---|

• **Równanie Poissona i Laplace’a**

$$\frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} = 0$$

$$\mathbf{E} = -\text{grad}\phi$$

$$\text{div}\mathbf{E} = -4\pi G\rho$$

$$\text{div}\alpha\mathbf{A} = \alpha\text{div}\mathbf{A} + \mathbf{A}\text{grad}\alpha$$

$$\text{div grad}\phi = \nabla^2\phi = \Delta\phi$$

$$\Delta = \frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2}$$

Δ = operator Laplace’a, laplasjan

$$\Delta\phi = 4\pi G\rho$$

Równanie Poissona

W pustej przestrzeni poza obszarem źródłowej masy prawa strona równania Poissona jest równa zero.

$$\Delta\phi = 0$$

Równanie Laplace’a

• **Prawo Newtona**

Dla powierzchni Gaussa będącej sferą o promieniu r , w środku której znajduje się punktowa masa M , mamy:

$$S = 4\pi r^2$$

$$\oiint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S} = -E4\pi r^2$$

$$\oiint_S \mathbf{E} \cdot d\mathbf{S} = -4\pi GM$$

$$F = m E$$

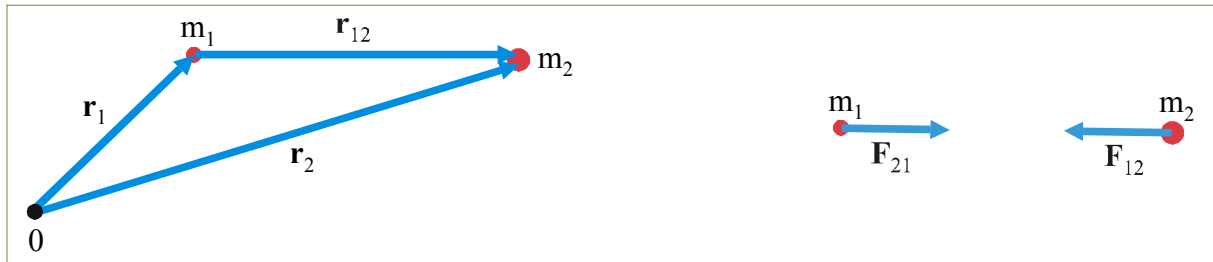
$$E = |\mathbf{E}|, \quad F = |\mathbf{F}|$$

$$E = \frac{GM}{r^2}$$

$$F = \frac{GMm}{r^2}$$

Każde dwa punktowe ciała o masach M i m znajdujące się w odległości r od siebie przyciągają się wzajemnie siłą o wartości F wprost proporcjonalnej do iloczynu ich mas oraz odwrotnie proporcjonalnej do kwadratu odległości między nimi.

• **Zapis prawa Newtona w postaci wektorowej**



$$\mathbf{F}_{12} = -\frac{Gm_1m_2}{r_{12}^2} \cdot \frac{\mathbf{r}_{12}}{r_{12}}$$

- m_1, m_2 = masy przyciągających się punktowych ciał
- \mathbf{r}_{12} = promień wodzący poprowadzony z punktu 1 do punktu 2
- r_{12} = odległość między punktami 1 i 2
- $\mathbf{r}_{12} = \mathbf{r}_2 - \mathbf{r}_1, \quad \mathbf{r}_{21} = \mathbf{r}_1 - \mathbf{r}_2, \quad \mathbf{r}_{12} = -\mathbf{r}_{21}$
- $\mathbf{r}_1, \mathbf{r}_2$ = promienie wodzące poprowadzone z początku układu współrzędnych odpowiednio do punktu 1 i 2
- \mathbf{F}_{12} = siła z jaką ciało o masie m_1 przyciąga ciało o masie m_2
- $\mathbf{F}_{12} = -\mathbf{F}_{21}$

2 RÓWNANIA RUCHU PUNKTU MATERIALNEGO W ZEWNĘTRZNYM POLU GRAWITACYJNYM

$$\mathbf{F} = m_{\text{iner}} \frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2}, \quad F_\mu = m_{\text{iner}} \frac{d^2 x_\mu}{dt^2}$$

$$\mathbf{F} = m_{\text{grav}} \mathbf{E}, \quad F_\mu = m_{\text{grav}} E_\mu$$

$$\frac{\partial \mathbf{E}}{\partial t} = 0: \quad \mathbf{E} = -\text{grad}\varphi, \quad E_\mu = -\frac{\partial \varphi}{\partial x_\mu}$$

$$x_1 = x, \quad x_2 = y, \quad x_3 = z$$

$$\mathbf{r} = x\mathbf{i} + y\mathbf{j} + z\mathbf{k} = x_1 \mathbf{e}_1 + x_2 \mathbf{e}_2 + x_3 \mathbf{e}_3$$

$$m_{\text{iner}} = m_{\text{grav}}$$

W dowolnym polu grawitacyjnym:

$$\frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2} - \mathbf{E} = 0, \quad \frac{d^2 x_\mu}{dt^2} - E_\mu = 0$$

W stacjonarnym polu grawitacyjnym:

$$\frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2} + \text{grad}\varphi = 0, \quad \frac{d^2 x_\mu}{dt^2} + \frac{\partial \varphi}{\partial x_\mu} = 0$$

3 POLE GRAWITACYJNE PUNKTOWEJ MASY

- Natężenie pola grawitacyjnego w odległości r od punktowego źródła o masie M


$$E = \frac{F}{m}, \quad \mathbf{E} = \frac{\mathbf{F}}{m}$$

$$F = \frac{GMm}{r^2}, \quad \mathbf{F} = -\frac{GMm}{r^2} \frac{\mathbf{r}}{r}$$

M = masa punktowego źródła

$$E = \frac{GM}{r^2}$$

$$\mathbf{E} = -\frac{GM}{r^2} \frac{\mathbf{r}}{r}$$

 r = promień wodzący zaczepiony w źródle



- Praca sił pola grawitacyjnego przy przemieszczaniu cząstki o masie m w polu punktowego źródła o masie M z punktu A do punktu B wzdłuż linii sił

$$W_{A \rightarrow B} = \int_{r_A}^{r_B} \mathbf{F} \cdot d\mathbf{r}$$

$$\mathbf{F} \cdot d\mathbf{r} = -\frac{GMm}{r^2} dr$$

$$\int r^{-2} dr = -r^{-1}$$

$$W_{A \rightarrow B} = GMm \cdot \left(\frac{1}{r_B} - \frac{1}{r_A} \right)$$

 r_A = odległość punktu A od źródłowej masy M
 r_B = odległość punktu B od źródłowej masy M

- Potencjał pola grawitacyjnego w odległości r od punktowego źródła o masie M

$$\varphi_A - \varphi_B = \frac{W_{A \rightarrow B}}{m}$$

$$r_B = \infty, \quad \varphi_B = 0$$

$$W_{A \rightarrow B} = GMm \left(\frac{1}{r_B} - \frac{1}{r_A} \right)$$

$$\varphi_A = -\frac{GM}{r_A}$$

Potencjał pola grawitacyjnego dla dowolnego rozkładu mas:

$$\varphi = -G \iiint_V \frac{\rho}{r} dV$$

4 POLE GRAWITACYJNE UKŁADU PUNKTÓW MATERIALNYCH, ZASADA SUPERPOZYCJI

- Zasada superpozycji natężeń**

Wektor natężenia \mathbf{E} pola grawitacyjnego, wytworzonego przez układ punktów materialnych o masach M_i , równy jest sumie wektorów natężeń \mathbf{E}_i pochodzących od poszczególnych punktów.

$$\mathbf{E} = \sum_{i=1}^N \mathbf{E}_i = -G \sum_{i=1}^N \frac{M_i}{r_i^2} \cdot \frac{\mathbf{r}_i}{r_i}$$

r_i = promień wodzący zaczepiony w i -tym punkcie materialnym o masie M_i

- Zasada superpozycji potencjałów**

Potencjał φ pola grawitacyjnego, wytworzonego przez układ punktów materialnych o masach M_i , równy jest sumie potencjałów φ_i pochodzących od poszczególnych punktów.

$$\varphi = \sum_{i=1}^N \varphi_i = -G \sum_{i=1}^N \frac{M_i}{r_i}$$

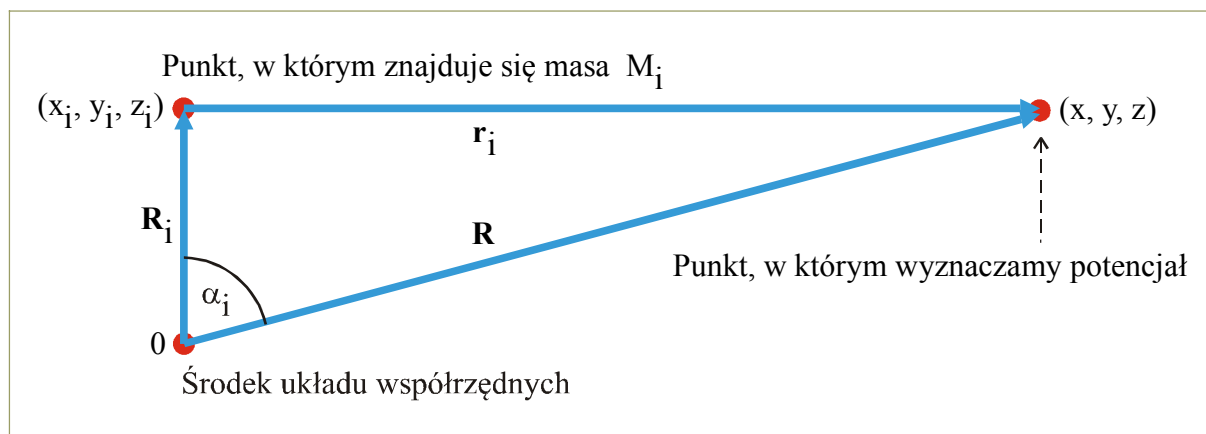
5 ROZWIĘCIE MULTIPOLOWE POTENCJAŁU POLA GRAWITACYJNEGO UKŁADU PUNKTÓW MATERIALNYCH

- Rozwinięcie multipolowe potencjału**

Potencjał układu punktów materialnych w dużej odległości od tych punktów można przedstawić w postaci szeregu

$$\varphi = \varphi_0 + \varphi_1 + \varphi_2 + \varphi_3 + \dots = -\frac{GK_0}{R^1} - \frac{GK_1}{R^2} - \frac{GK_2}{R^3} - \frac{GK_3}{R^4} + \dots$$

zwanym rozwinięciem multipolowym.



$$\varphi = -G \sum_i \frac{M_i}{r_i}$$

$$\frac{1}{r_i} = \frac{1}{R^{n+1}} \sum_{n=0}^{\infty} R_i^n P_n(\cos \alpha_i)$$

$P_n(\cos \alpha_i)$ = wielomian Legendre'a stopnia n

$$P_0(\cos \alpha) = 1, \quad P_1(\cos \alpha) = \cos \alpha, \quad P_2(\cos \alpha) = \frac{1}{2}(3 \cos^2 \alpha - 1)$$

$$\varphi = -\frac{G}{R^{n+1}} \sum_i M_i \sum_{n=0}^{\infty} R_i^n P_n(\cos \alpha_i)$$

$$\varphi = -\frac{G}{R} \sum_i M_i - \frac{G}{R^2} \sum_i M_i R_i \cos \alpha_i - \frac{G}{R^3} \cdot \frac{1}{2} \cdot \sum_i M_i R_i^2 (3 \cos^2 \alpha_i - 1) - \dots$$

$$\varphi_0 = -\frac{G}{R} \sum_i M_i = \text{człn monopolowy}$$

$$\varphi_1 = -\frac{G}{R^2} \sum_i M_i R_i \cos \alpha_i = \text{człn dipolowy}$$

$$\varphi_2 = -\frac{G}{R^3} \cdot \frac{1}{2} \cdot \sum_i M_i R_i^2 (3 \cos^2 \alpha_i - 1) = \text{człn kwadrupolowy}$$

$$K_0 = \sum_i M_i = \text{całkowita masa układu}$$

$$K_1 = \sum_i M_i R_i \cos \alpha_i, \quad K_2 = \frac{1}{2} \cdot \sum_i M_i R_i^2 (3 \cos^2 \alpha_i - 1)$$

• Człon dipolowy w rozwinięciu potencjału

$$\varphi_1 = -\frac{G \sum_i M_i R_i \cos \alpha_i}{R^2}$$

$$\cos \alpha_i = \frac{\mathbf{R}_i \cdot \mathbf{R}}{R_i R}$$

$$\varphi_1 = -\frac{G}{R^3} \left(\sum_i M_i \mathbf{R}_i \right) \cdot \mathbf{R}$$

Środkiem masy układu punktów materialnych nazywamy punkt, którego promień wodzący \mathbf{R}_S dany jest równaniem

$$\mathbf{R}_S \stackrel{\text{df}}{=} \frac{\sum_i M_i \mathbf{R}_i}{\sum_i M_i}$$

Jeżeli początek układu współrzędnych umieścić w środku masy układu punktów materialnych będących źródłem pola grawitacyjnego, to człon dipolowy w rozwinięciu potencjału staje się równy zeru, ponieważ wtedy suma momentów mas jest równa zeru $\sum_i M_i \mathbf{R}_i = 0$.

• Człon kwadrupolowy w rozwinięciu potencjału

$$\varphi_2 = -\frac{G}{R^3} \cdot \frac{1}{2} \cdot \sum_i M_i R_i^2 (3 \cos^2 \alpha_i - 1)$$

$$\left. \begin{aligned} R_i^2 &= x_\mu^i x_\nu^i \delta_{\mu\nu} \\ \cos^2 \alpha_i &= \frac{x_\mu^i x_\nu^i x_\mu x_\nu}{R_i^2 R^2} R_i^2 \end{aligned} \right\} (3 \cos^2 \alpha_i - 1) = x_\mu^i x_\nu^i \left(\frac{3x_\mu x_\nu}{R^2} - \delta_{\mu\nu} \right), \quad \delta_{\mu\nu} = \begin{cases} 1 & \Leftrightarrow \mu = \nu \\ 0 & \Leftrightarrow \mu \neq \nu \end{cases}$$

$$\begin{aligned} x_1 &= x, & x_2 &= y, & x_3 &= z \\ x_1^i &= x_i, & x_2^i &= y_i, & x_3^i &= z_i \end{aligned}$$

$$\varphi_2 = -\frac{G}{R^3} \cdot \frac{1}{2} \cdot \sum_\mu \sum_\nu \sum_i M_i x_\mu^i x_\nu^i \left(\frac{3x_\mu x_\nu}{R^2} - \delta_{\mu\nu} \right)$$

$$d_{\mu\nu} = \sum_i M_i x_\mu^i x_\nu^i = \text{tensor momentu kwadrupolowego układu punktów materialnych}$$

$$\varphi_2 = -\frac{G}{R^3} \cdot \frac{1}{2} \cdot \sum_\mu \sum_\nu d_{\mu\nu} \left(\frac{3x_\mu x_\nu}{R^2} - \delta_{\mu\nu} \right)$$

$$x_\mu^i x_\nu^i \left(\frac{3x_\mu x_\nu}{R^2} - \delta_{\mu\nu} \right) = \frac{1}{3} (3x_\mu^i x_\nu^i - R_i^2 \delta_{\mu\nu}) \left(\frac{3x_\mu x_\nu}{R^2} - \delta_{\mu\nu} \right)$$

$$\varphi_2 = -\frac{G}{R^3} \cdot \frac{1}{6} \cdot \sum_\mu \sum_\nu \sum_i M_i (3x_\mu^i x_\nu^i - R_i^2 \delta_{\mu\nu}) \left(\frac{3x_\mu x_\nu}{R^2} - \delta_{\mu\nu} \right)$$

$$D_{\mu\nu} = \sum_i M_i (3x_\mu^i x_\nu^i - R_i^2 \delta_{\mu\nu}) = \text{tensor momentu kwadrupolowego}$$

$$\varphi_2 = -\frac{G}{R^3} \cdot \frac{1}{6} \cdot \sum_\mu \sum_\nu D_{\mu\nu} \left(\frac{3x_\mu x_\nu}{R^2} - \delta_{\mu\nu} \right)$$

• Tensor momentu kwadrupolowego
Symetryczny tensor drugiego rzędu

$$d_{\mu\nu} = \sum_i M_i x_\mu^i x_\nu^i$$

jest jedną z dwu postaci tensora momentu kwadrupolowego układu punktów materialnych będących źródłem pola grawitacyjnego, tworzy go dziewięć składowych w tym sześć niezależnych.

$$\begin{aligned} d_{xx} &= \sum_i M_i x_i^2, & d_{yy} &= \sum_i M_i y_i^2, & d_{zz} &= \sum_i M_i z_i^2 \\ d_{xy} &= d_{yx} = \sum_i M_i x_i y_i, & d_{xz} &= d_{zx} = \sum_i M_i x_i z_i, & d_{yz} &= d_{zy} = \sum_i M_i y_i z_i \end{aligned}$$

$$\varphi_2 = -\frac{G}{R^3} \cdot \frac{1}{6} \cdot \sum_{\mu} \sum_{\nu} D_{\mu\nu} \left(\frac{3x_{\mu}x_{\nu}}{R^2} - \delta_{\mu\nu} \right)$$

$$D_{\mu\nu} = \sum_i M_i \left(3x_{\mu}^i x_{\nu}^i - R_i^2 \delta_{\mu\nu} \right)$$

$D_{\mu\nu}$ jest inną postacią tensora momentu kwadrupolowego układu punktów materialnych będących źródłem pola grawitacyjnego. A oto jego składowe:

$$D_{xx} = \sum_i M_i (3x_i^2 - R_i^2) = \sum_i M_i (2x_i^2 - y_i^2 - z_i^2)$$

$$D_{yy} = \sum_i M_i (3y_i^2 - R_i^2) = \sum_i M_i (2y_i^2 - x_i^2 - z_i^2)$$

$$D_{zz} = \sum_i M_i (3z_i^2 - R_i^2) = \sum_i M_i (2z_i^2 - x_i^2 - y_i^2)$$

$$D_{xy} = D_{yx} = \sum_i 3M_i x_i y_i$$

$$D_{xz} = D_{zx} = \sum_i 3M_i x_i z_i$$

$$D_{yz} = D_{zy} = \sum_i 3M_i y_i z_i$$

$$R_i^2 = x_i^2 + y_i^2 + z_i^2$$

Tensor $D_{\mu\nu}$ ma 5 niezależnych składowych ponieważ jest tensorem symetrycznym

$$D_{\mu\nu} = D_{\nu\mu}$$

a suma jego składowych diagonalnych jest równa zero

$$D_{xx} + D_{yy} + D_{zz} = 0$$

• **Związek tensora momentu kwadrupolowego z tensorem momentu bezwładności**

Tensor momentu bezwładności układu punktów materialnych względem początku układu współrzędnych z definicji dany jest przez

$$I_{\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} \sum_i M_i \left(R_i^2 \delta_{\mu\nu} - x_{\mu}^i x_{\nu}^i \right), \quad R_i^2 = \sum_{\lambda=1}^3 (x_{\lambda}^i)^2$$

$$I_{11} = \sum_i M_i \left[(x_2^i)^2 + (x_3^i)^2 \right], \quad I_{22} = \sum_i M_i \left[(x_1^i)^2 + (x_3^i)^2 \right], \quad I_{33} = \sum_i M_i \left[(x_1^i)^2 + (x_2^i)^2 \right],$$

$$I_{12} = I_{21} = -\sum_i M_i x_1^i x_2^i, \quad I_{13} = I_{31} = -\sum_i M_i x_1^i x_3^i, \quad I_{23} = I_{32} = -\sum_i M_i x_2^i x_3^i,$$

lub

$$I_{xx} = \sum_i M_i (y_i^2 + z_i^2), \quad I_{yy} = \sum_i M_i (x_i^2 + z_i^2), \quad I_{zz} = \sum_i M_i (x_i^2 + y_i^2),$$

$$I_{xy} = I_{yx} = -\sum_i M_i x_i y_i, \quad I_{xz} = I_{zx} = -\sum_i M_i x_i z_i, \quad I_{yz} = I_{zy} = -\sum_i M_i y_i z_i.$$

Mamy też $I_{11} + I_{22} + I_{33} = 2 \sum_i M_i \left[(x_1^i)^2 + (x_2^i)^2 + (x_3^i)^2 \right] = 2 \sum_i M_i R_i^2$, co ułatwia znalezienie poszukiwanej relacji.

$$D_{\mu\nu} = -3I_{\mu\nu} + (I_{11} + I_{22} + I_{33})\delta_{\mu\nu}$$

$$d_{\mu\nu} = -I_{\mu\nu} + \frac{1}{2}(I_{11} + I_{22} + I_{33})\delta_{\mu\nu}$$

6 ENERGIA POTENCJALNA UKŁADU PUNKTÓW MATERIALNYCH W ZEWNĘTRZNYM POLU GRAWITACYJNYM

- Energia potencjalna punktowej masy w zewnętrznym polu grawitacyjnym**

Energią potencjalną W_p wzajemnego oddziaływania punktowej masy M z zewnętrznymi nieruchomymi masami wytwarzającymi pole grawitacyjne w danym punkcie tego pola nazywamy pracę, jaką wykonują siły pola przy przemieszczaniu masy M z danego punktu do nieskończoności (lub do punktu, w którym z założenia energia potencjalna jest równa zero).

$$\begin{aligned} W_p &= W_{A \rightarrow \infty} \\ W_{A \rightarrow \infty} &= M(\varphi_A - \varphi_\infty) \\ \varphi_A &= \varphi \\ \varphi_\infty &= 0 \end{aligned}$$

$$W_p = M\varphi$$

φ = potencjał pola zewnętrznego w punkcie zajęтым przez masę M

Siłę działającą ze strony pola na masę M można wyrazić przez jej energię potencjalną.

$$\begin{aligned} \mathbf{F} &= M\mathbf{E} \\ \mathbf{E} &= -\text{grad}\varphi \\ W_p &= M\varphi \end{aligned}$$

$$\mathbf{F} = -\text{grad}W_p$$

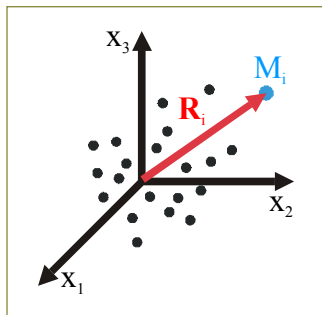
- Energia potencjalna układu punktów materialnych w zewnętrznym polu grawitacyjnym**

$$W_p = \sum_i M_i \varphi(\mathbf{R}_i)$$

$\varphi(\mathbf{R}_i)$ = potencjał zewnętrznego pola grawitacyjnego w punkcie zajmowanym przez masę M_i

$\mathbf{R}_i = (x_1^i, x_2^i, x_3^i)$ = promień wodzący i -tego punktu materialnego

Jeżeli w obszarze, w którym znajduje się układ punktów materialnych pole zewnętrzne niewiele się zmienia, to energię potencjalną tego układu można rozwinąć w szereg Taylora.



$$\begin{aligned} W_p &= \sum_i M_i \varphi(x_1^i, x_2^i, x_3^i) \\ \varphi(x_1^i, x_2^i, x_3^i) &= \varphi(0,0,0) + \sum_\lambda x_\lambda^i \left[\frac{\partial \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_\lambda} \right]_0 + \\ &+ \frac{1}{2} \sum_\kappa \sum_\lambda x_\kappa^i x_\lambda^i \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_\kappa \partial x_\lambda} \right]_0 + \dots \end{aligned}$$

$$W_p = \varphi(0,0,0) \sum_{i=1}^n M_i + \sum_{\lambda=1}^3 \left[\frac{\partial \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_\lambda} \right]_0 \sum_{i=1}^n M_i x_\lambda^i + \frac{1}{2} \sum_{\kappa=1}^3 \sum_{\lambda=1}^3 \sum_{i=1}^n M_i x_\kappa^i x_\lambda^i \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_\kappa \partial x_\lambda} \right]_0 + \dots$$

$$\begin{aligned}
 W_p &= \varphi(0,0,0) \sum_{i=1}^n M_i + \sum_{\lambda=1}^3 \left[\frac{\partial \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_\lambda} \right]_0 \sum_{i=1}^n M_i x_\lambda^i + \\
 &+ \frac{1}{2} \sum_{\kappa=1}^3 \sum_{\lambda=1}^3 \sum_{i=1}^n M_i x_\kappa^i x_\lambda^i \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_\kappa \partial x_\lambda} \right]_0 + \dots \\
 &\quad \left[\frac{\partial \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_\lambda} \right]_0 = -E_\lambda(0,0,0) \\
 &\quad \sum_{i=1}^n M_i x_\lambda^i = \mu_\lambda \\
 &\quad \sum_{\lambda=1}^3 \left[\frac{\partial \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_\lambda} \right]_0 \sum_{i=1}^n M_i x_\lambda^i = -\sum_{\lambda=1}^3 E_\lambda(0,0,0) \cdot \mu_\lambda = -\mathbf{E}(0,0,0) \cdot \boldsymbol{\mu} \\
 &\quad \sum_{i=1}^n M_i x_\kappa^i x_\lambda^i = d_{\kappa\lambda}
 \end{aligned}$$

$$W_p = \varphi(0,0,0) \sum_{i=1}^n M_i - \mathbf{E}(0,0,0) \cdot \boldsymbol{\mu} + \frac{1}{2} \sum_{\kappa=1}^3 \sum_{\lambda=1}^3 d_{\kappa\lambda} \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_\kappa \partial x_\lambda} \right]_0 + \dots$$

$\varphi(0,0,0)$ = wartość potencjału zewnętrznego pola grawitacyjnego w początku układu współrzędnych

$\mathbf{E}(0,0,0)$ = wektor natężenia zewnętrznego pola grawitacyjnego w początku układu współrzędnych

E_λ = składowe wektora natężenia pola grawitacyjnego w początku układu współrzędnych

E_λ : $E_1 = E_x$, $E_2 = E_y$, $E_3 = E_z$

$$\boldsymbol{\mu} = \sum_{i=1}^n M_i \mathbf{R}^i = \sum_{\lambda=1}^3 \sum_{i=1}^n M_i x_\lambda^i \mathbf{e}_\lambda$$

$\boldsymbol{\mu}$ = wektor momentu masy (momentu statycznego)

μ_λ = składowe wektora momentu masy

μ_λ : $\mu_1 = \mu_x$, $\mu_2 = \mu_y$, $\mu_3 = \mu_z$

$d_{\kappa\lambda}$ = tensor momentu kwadrupolowego

$\left[\frac{\partial \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_\lambda} \right]_0$ = wartości pierwszych pochodnych potencjału zewnętrznego pola grawitacyjnego w początku układu współrzędnych

$\left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_\kappa \partial x_\lambda} \right]_0$ = wartości drugich pochodnych potencjału zewnętrznego pola grawitacyjnego w początku układu współrzędnych

UWAGA

Jeżeli początek układu współrzędnych umieścić w środku masy układu punktów materialnych, to w wyrażeniu na energię potencjalną zniknie człon dipolowy $-\mathbf{E}(0,0,0) \cdot \boldsymbol{\mu} = 0$, ponieważ wtedy moment masy jest równy zero $\boldsymbol{\mu} = 0$.

Przedstawimy w innej postaci człon kwadrupolowy w równaniu na energię potencjalną oddziaływania układu punktów materialnych z zewnętrznym polem grawitacyjnym.

$$\begin{aligned} & \frac{1}{2} \sum_{\kappa} \sum_{\lambda} \sum_i M_i x_{\kappa}^i x_{\lambda}^i \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_{\kappa} \partial x_{\lambda}} \right]_0 = \\ & \downarrow \\ & R_i^2 \delta_{\kappa\lambda} \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_{\kappa} \partial x_{\lambda}} \right]_0 = 0 \\ & \sum_i M_i (3x_{\kappa}^i x_{\lambda}^i - R_i^2 \delta_{\kappa\lambda}) = D_{\kappa\lambda} \\ & \downarrow \\ & = \frac{1}{6} \sum_{\kappa} \sum_{\lambda} \sum_i M_i \left\{ 3x_{\kappa}^i x_{\lambda}^i \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_{\kappa} \partial x_{\lambda}} \right]_0 - R_i^2 \delta_{\kappa\lambda} \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_{\kappa} \partial x_{\lambda}} \right]_0 \right\} = \\ & = \frac{1}{6} \sum_{\kappa} \sum_{\lambda} \sum_i M_i (3x_{\kappa}^i x_{\lambda}^i - R_i^2 \delta_{\kappa\lambda}) \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_{\kappa} \partial x_{\lambda}} \right]_0 = \frac{1}{6} \sum_{\kappa} \sum_{\lambda} D_{\kappa\lambda} \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_{\kappa} \partial x_{\lambda}} \right]_0 \end{aligned}$$

Zbierzmy uzyskane wyniki.

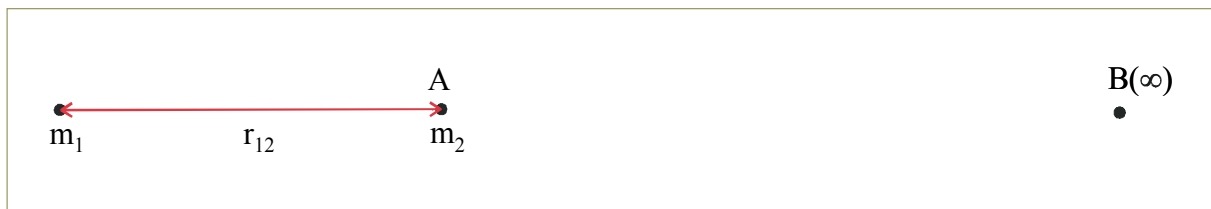
$$W_p = \varphi(0,0,0) \sum_{i=1}^n M_i - E(0,0,0) \cdot \boldsymbol{\mu} + \frac{1}{2} \sum_{\kappa=1}^3 \sum_{\lambda=1}^3 d_{\kappa\lambda} \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_{\kappa} \partial x_{\lambda}} \right]_0 + \dots$$

$$W_p = \varphi(0,0,0) \sum_{i=1}^n M_i - E(0,0,0) \cdot \boldsymbol{\mu} + \frac{1}{6} \sum_{\kappa=1}^3 \sum_{\lambda=1}^3 D_{\kappa\lambda} \left[\frac{\partial^2 \varphi(x_1, x_2, x_3)}{\partial x_{\kappa} \partial x_{\lambda}} \right]_0 + \dots$$

7 ENERGIA POTENCJALNA WZAJEMNYCH ODDZIAŁYWAŃ MIĘDZY PUNKTAMI MATERIALNYMI

- **Energia potencjalna wzajemnego oddziaływania dwóch punktów materialnych**

Energia potencjalna W_p wzajemnego oddziaływania układu dwóch punktów materialnych m_1 i m_2 znajdujących się w odległości r_{12} od siebie jest równa pracy, jaką wykonują siły grawitacyjne przy rozsuwaniu tych mas na odległość nieskończenie wielką.



$$\begin{aligned}
 W_p &= W_{A \rightarrow B} \\
 W_{A \rightarrow B} &= m_2(\varphi_A - \varphi_B) \\
 \varphi_A &= -\frac{Gm_1}{r_{12}} \\
 \varphi_B &= 0
 \end{aligned}$$

$$W_p = -\frac{Gm_1m_2}{r_{12}}$$

- Energię potencjalną W_p wzajemnego oddziaływania układu dwóch punktowych mas m_1 i m_2 przedstawimy w innej postaci.

$$\begin{aligned}
 W_p &= -\frac{Gm_1m_2}{r_{12}} \\
 \varphi_1 &= -\frac{Gm_2}{r_{12}} \\
 \varphi_2 &= -\frac{Gm_1}{r_{21}} \\
 r_{12} &= r_{21}
 \end{aligned}$$

$$W_p = \frac{1}{2}(m_1\varphi_1 + m_2\varphi_2)$$

Ogólnie:

$$W_p = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n m_k \varphi_k$$

- φ_1 = potencjał pola pochodzący od masy m_2 w punkcie zajmowanym przez masę m_1
- φ_2 = potencjał pola pochodzący od masy m_1 w punkcie zajmowanym przez masę m_2
- φ_k = potencjał pola pochodzący od wszystkich mas prócz masy m_k w punkcie zajmowanym przez masę m_k

- **Energia potencjalna wzajemnego oddziaływania dowolnego układu punktów materialnych**

$$\begin{aligned}
 W_p &= \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n m_k \varphi_k \\
 \varphi_k &= -G \sum_{i=1}^n \frac{m_i}{r_{ki}} (1 - \delta_{ik}) \\
 r_{ki} &= r_{ik}
 \end{aligned}$$

$$W_p = -\frac{1}{2} G \sum_{k=1}^n \sum_{i=1}^n \frac{m_k m_i}{r_{ki}} (1 - \delta_{ik})$$

PRZYKŁAD

Energia potencjalna wzajemnego oddziaływania trzech punktowych mas m_1, m_2, m_3 .

$$W_p = -\frac{1}{2} G \left(\frac{m_1 m_2}{r_{12}} + \frac{m_1 m_3}{r_{13}} + \frac{m_2 m_1}{r_{21}} + \frac{m_2 m_3}{r_{23}} + \frac{m_3 m_1}{r_{31}} + \frac{m_3 m_2}{r_{32}} \right)$$

$$W_p = -G \left(\frac{m_1 m_2}{r_{12}} + \frac{m_1 m_3}{r_{13}} + \frac{m_2 m_3}{r_{23}} \right)$$

• **Energia potencjalna ciągłego rozkładu mas**

Wzór $W_p = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n m_k \varphi_k$ dostosujemy do przypadku ciągłego rozkładu masy w danej obję-

tości z gęstością objętościową $\rho = \frac{dm}{dV}$.

$$m = \iiint_V \rho \, dV$$

$$W_p = \frac{1}{2} \iiint_V \rho \varphi \, dV$$

φ = potencjał pola grawitacyjnego wszystkich mas w elemencie objętości dV

8 ENERGIA POŁA GRAWITACYJNEGO

• Wzór $W_p = \frac{1}{2} \iiint_V \rho \varphi \, dV$ sprowadzimy do postaci $W_p = -\frac{1}{8\pi G} \iiint_V \mathbf{E}^2 \, dV$, która posiada ciekawą interpretację fizyczną.

$$W_p = \frac{1}{2} \iiint_V \rho \varphi \, dV$$

Twierdzenie Greena

$$\iiint_V [\varphi \nabla^2 \varphi + (\nabla \varphi)^2] \, dV = \iint_S \varphi \nabla \varphi \cdot d\mathbf{S}$$

$$\nabla \varphi = \text{grad} \varphi = -\mathbf{E}$$

$$\nabla^2 \varphi = 4\pi G \rho$$

$$\iint_S \varphi \nabla \varphi \cdot d\mathbf{S} = 0 \quad \text{bo} \quad \varphi(\infty) = 0$$

$$\iiint_V [4\pi G \rho \varphi + \mathbf{E}^2] \, dV = 0$$

$$4\pi G \iiint_V \rho \varphi \, dV = -\iiint_V \mathbf{E}^2 \, dV$$

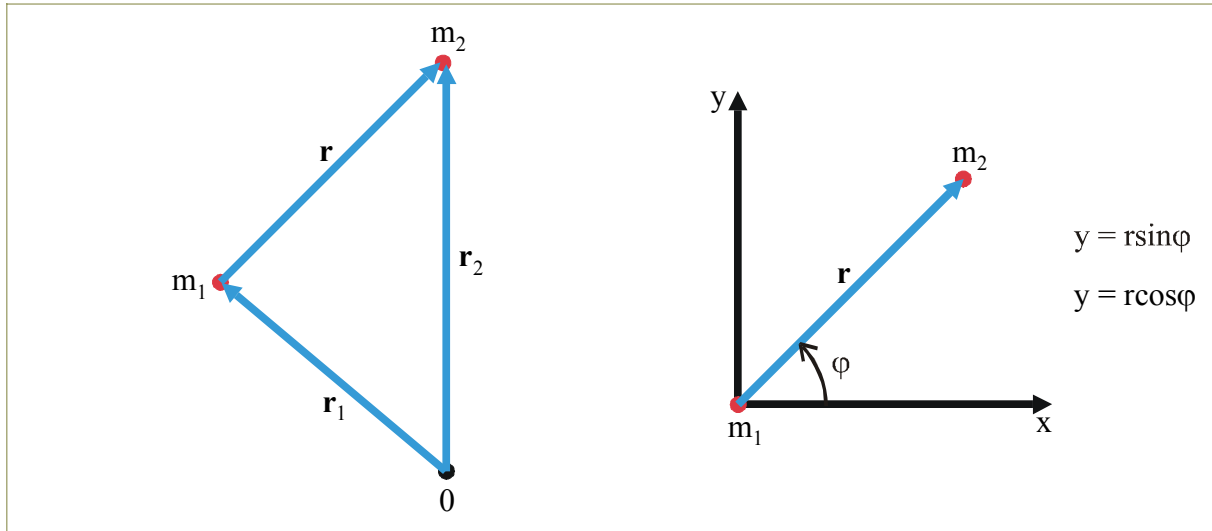
$$W_p = \frac{1}{2} \iiint_V \rho \varphi \, dV = -\frac{1}{8\pi G} \iiint_V \mathbf{E}^2 \, dV$$

Energia $W = W_p = -\frac{1}{8\pi G} \iiint_V \mathbf{E}^2 \, dV$ jest energią pola grawitacyjnego zlokalizowaną

w przestrzeni z gęstością objętościową $w = \frac{dW}{dV} = -\frac{1}{8\pi G} \mathbf{E}^2$.

9 RÓWNANIE TORU W CENTRALNYM POLU GRAWITACYJNYM

Równanie toru w centralnym polu grawitacyjnym znajdziemy metodą redukcji zagadnienia dwóch ciał do zagadnienia jednego ciała, wykorzystując zasady zachowania momentu pędu i energii mechanicznej.



$$m_1 \frac{d^2 \mathbf{r}_1}{dt^2} = \frac{Gm_1 m_2}{r^2} \frac{\mathbf{r}}{r}$$

$$m_2 \frac{d^2 \mathbf{r}_2}{dt^2} = -\frac{Gm_1 m_2}{r^2} \frac{\mathbf{r}}{r}$$

$$\stackrel{df}{\mathbf{r}} = \mathbf{r}_2 - \mathbf{r}_1$$

$$\mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$$

$$\frac{d^2 \mathbf{r}_2}{dt^2} - \frac{d^2 \mathbf{r}_1}{dt^2} = -\frac{Gm_1 m_2}{r^2 m_2} \frac{\mathbf{r}}{r} - \frac{Gm_1 m_2}{r^2 m_1} \frac{\mathbf{r}}{r}$$

$$\frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2} \frac{d^2 (\mathbf{r}_2 - \mathbf{r}_1)}{dt^2} = -\frac{Gm_1 m_2}{r^2} \frac{\mathbf{r}}{r}$$

$$\mu \frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2} = -\frac{Gm_1 m_2}{r^2} \frac{\mathbf{r}}{r}$$

Równanie opisujące ruch punktu drugiego względem punktu pierwszego.

μ = masa zredukowana układu dwóch punktów

\mathbf{r} = promień wodzący o początku w punkcie pierwszym i o końcu w punkcie drugim

$$\mu \frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2} = -\frac{Gm_1 m_2}{r^2} \frac{\mathbf{r}}{r}$$

$$\mathbf{r} \times \mathbf{r} = 0$$

$$\dot{\mathbf{r}} \times \mu \dot{\mathbf{r}} = 0$$

$$\mathbf{r} \times \mu \frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2} = -\frac{Gm_1 m_2}{r^2} \frac{\mathbf{r} \times \mathbf{r}}{r} = 0$$

$$\mathbf{r} \times \mu \frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2} = \frac{d(\mathbf{r} \times \mu \dot{\mathbf{r}})}{dt} - \dot{\mathbf{r}} \times \mu \dot{\mathbf{r}} = \frac{d(\mathbf{r} \times \mu \dot{\mathbf{r}})}{dt} = 0$$

$$\stackrel{df}{\mathbf{r} \times \mu \dot{\mathbf{r}}} = \mathbf{L} = \text{const}$$

Ze względu na stałość wektora momentu pędu \mathbf{L} , który jest prostopadły do płaszczyzny orbity, ruch ciała drugiego względem ciała pierwszego (jako ruch płaski) wygodnie będzie opisywać w biegunowym układzie współrzędnych r, φ o początku w środku ciała pierwszego.

$$v_{\perp} = v \sin \angle(\mathbf{r}, \mathbf{v})$$

$$v_{\perp} = v_{\varphi}$$

$$v_{\varphi} = r \dot{\varphi}$$

$$L = |\mathbf{r} \times \mu \dot{\mathbf{r}}| = |\mathbf{r} \times \mu \mathbf{v}| = r \mu v \sin \angle(\mathbf{r}, \mathbf{v}) = r \mu v_{\perp} = r \mu v_{\varphi} = \mu r^2 \dot{\varphi} = \text{const}$$

$$L = \mu r^2 \dot{\varphi} = \text{const}$$

$$\mu \frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2} = -\frac{Gm_1 m_2}{r^2} \frac{\mathbf{r}}{r}$$

$$\frac{d^2 \mathbf{r}}{dt^2} = \frac{d\mathbf{v}}{dt}$$

$$\mathbf{v} = \frac{d\mathbf{r}}{dt} = \dot{\mathbf{r}}$$

$$\mathbf{v} \cdot \mu \frac{d\mathbf{v}}{dt} = \frac{d}{dt} \left(\frac{\mu v^2}{2} \right)$$

$$-\dot{\mathbf{r}} \cdot \frac{Gm_1 m_2}{r^2} \frac{\mathbf{r}}{r} = \frac{d}{dt} \left(\frac{Gm_1 m_2}{r} \right)$$

$$\mu \frac{d\mathbf{v}}{dt} = -\frac{Gm_1 m_2}{r^2} \frac{\mathbf{r}}{r}$$

$$\mathbf{v} \cdot \mu \frac{d\mathbf{v}}{dt} = -\dot{\mathbf{r}} \cdot \frac{Gm_1 m_2}{r} \frac{\mathbf{r}}{r}$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\mu v^2}{2} \right) = \frac{d}{dt} \left(\frac{Gm_1 m_2}{r} \right)$$

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\mu v^2}{2} - \frac{Gm_1 m_2}{r} \right) = 0$$

$$\frac{\mu v^2}{2} - \frac{Gm_1 m_2}{r} \stackrel{df}{=} W = \text{const}$$

$$W = \frac{\mu v^2}{2} - \frac{Gm_1 m_2}{r} = \text{const}$$

$$L = \mu r^2 \dot{\varphi} = \text{const}$$

$$v^2 = v_r^2 + v_\varphi^2$$

$$v_r = \frac{dr}{dt} = \dot{r}$$

$$v_\varphi = r \frac{d\varphi}{dt} = r\dot{\varphi}$$

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

$$\stackrel{df}{\sigma} = \frac{1}{r}$$

$$\frac{1}{p} = \frac{Gm_1 m_2 \mu}{L^2}$$

$$W = \frac{\mu}{2} \left[\left(\frac{dr}{dt} \right)^2 + r^2 \left(\frac{d\varphi}{dt} \right)^2 \right] - \frac{Gm_1 m_2}{r}$$

$$\left(\frac{dr}{dt} \right)^2 + r^2 \left(\frac{d\varphi}{dt} \right)^2 = \frac{2W}{\mu} + \frac{2Gm_1 m_2}{\mu r}$$

Ostatnie równanie dzielimy stronami przez

$$r^4 \left(\frac{d\varphi}{dt} \right)^2 = \left(\frac{L}{\mu} \right)^2$$

i dostajemy

$$\frac{1}{r^4} \left(\frac{dr}{d\varphi} \right)^2 + \frac{1}{r^2} = \frac{2W\mu}{L^2} + \frac{2Gm_1 m_2 \mu}{L^2 r}$$

$$\left(\frac{d\sigma}{d\varphi} \right)^2 = \frac{2W\mu}{L^2} + \frac{2Gm_1 m_2 \mu}{L^2} \sigma - \sigma^2$$

Równanie to różniczkujemy obustronnie względem φ

$$\frac{d}{d\varphi} \left(\frac{d\sigma}{d\varphi} \right)^2 = \frac{d}{d\varphi} \left(\frac{2W\mu}{L^2} + \frac{2Gm_1 m_2 \mu}{L^2} \sigma - \sigma^2 \right),$$

$$2 \frac{d\sigma}{d\varphi} \frac{d^2 \sigma}{d\varphi^2} = \frac{2Gm_1 m_2 \mu}{L^2} \frac{d\sigma}{d\varphi} - 2\sigma \frac{d\sigma}{d\varphi}$$

a następnie dzielimy obustronnie przez

$$2 \frac{d\sigma}{d\varphi},$$

otrzymując

$$\frac{d^2 \sigma}{d\varphi^2} = \frac{Gm_1 m_2 \mu}{L^2} - \sigma$$

lub

$$\frac{d^2 \sigma}{d\varphi^2} = \frac{1}{p} - \sigma \quad \Rightarrow \quad \sigma = \frac{1}{p} + \frac{e}{p} \cos \varphi$$

$$\left(\frac{d\sigma}{d\varphi}\right)^2 = \frac{2W\mu}{L^2} + \frac{2Gm_1m_2\mu}{L^2}\sigma - \sigma^2$$

$$\sigma = \frac{1}{r} = \frac{1}{p} + \frac{e}{p}\cos\varphi = \frac{1+e\cos\varphi}{p}$$

$$p = \frac{L^2}{Gm_1m_2\mu}$$

$$e = \sqrt{1 + \frac{2WL^2}{G^2m_1^2m_2^2\mu}}$$

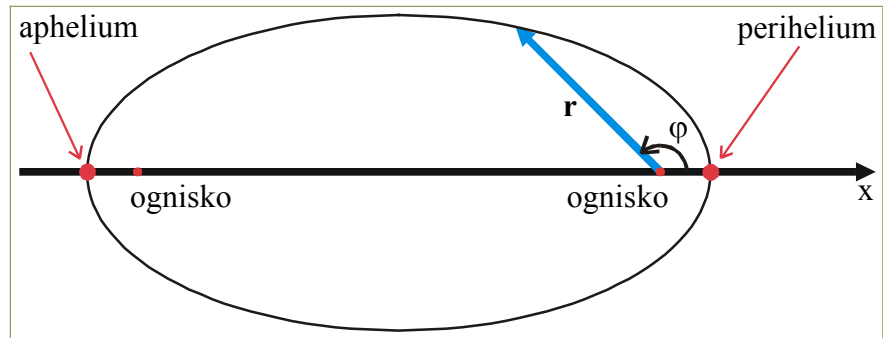
Równanie toru ostatecznie przyjmuje postać

$$r = \frac{p}{1+e\cos\varphi}$$

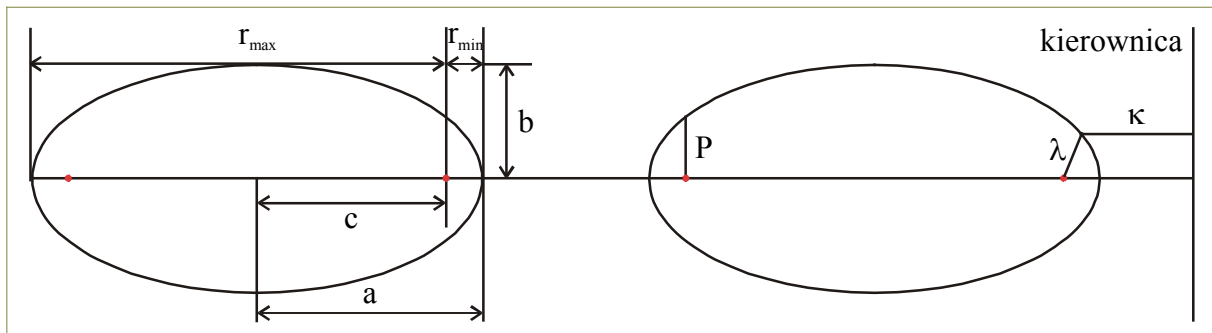
$$p = \frac{L^2}{Gm_1m_2\mu}$$

$$e = \sqrt{1 + \frac{2WL^2}{G^2m_1^2m_2^2\mu}}$$

$$\mu = \frac{m_1m_2}{m_1+m_2}$$



Ciało o masie m_2 porusza się po stożkowej, w której ognisku znajduje się ciało o masie m_1 . Początek układu współrzędnych umieściliśmy w środku ciała o masie m_1 .



Równanie biegunowe stożkowej

$$r = \frac{p}{1+e\cos\varphi}$$

Dla elipsy:

$$a = \frac{1}{2}(r_{\max} + r_{\min})$$

$$b = a\sqrt{1-e^2}$$

$$c = \frac{1}{2}(r_{\max} - r_{\min})$$

$$e = \frac{c}{a} = \frac{r_{\max} - r_{\min}}{r_{\max} + r_{\min}} = \frac{\lambda}{\kappa}$$

$$p = \frac{b^2}{a} = (1+e)r_{\min} = (1-e)r_{\max} = a(1-e^2)$$

$$\varphi = 0 \Rightarrow r = r_{\min} = \frac{p}{1+e} = a(1-e)$$

$$\varphi = \pi \Rightarrow r = r_{\max} = \frac{p}{1-e} = a(1+e)$$

$$a = \frac{p}{1-e^2}, \quad b = \frac{p}{\sqrt{1-e^2}}, \quad p = \frac{2r_{\min}r_{\max}}{r_{\min} + r_{\max}}$$

- a = wielka półoś
- b = mała półoś
- c = połowa odległości między ogniskami
- e = mimośród
- p = półparametr
- r_{\min} = minimalny promień
- r_{\max} = maksymalny promień
- e = 0 koło
- e < 1 elipsa
- e = 1 parabola
- e > 1 hiperbola

10 PRAWA KEPLERA

- **Pierwsze prawo Keplera**

Punkt materialny o masie m_2 porusza się po stożkowej, w której ognisku znajduje się punkt materialny o masie m_1 .

UWAGA

W oryginalnym sformułowaniu prawa Keplera dotyczą ruchu planet dookoła Słońca po orbitach eliptycznych, m_2 oznacza wtedy masę planety, a m_1 masę Słońca.

- **Drugie prawo Keplera**

Prędkość polowa punktu materialnego o masie m_2 w ruchu względem punktu materialnego o masie m_1 jest stała.

$$\mathbf{L} = \mathbf{r} \times \mu \dot{\mathbf{r}} = \text{const}$$

$$L = \mu r^2 \dot{\phi} = \text{const}$$

$$\mu = \text{const}$$

$$\frac{1}{2} \mathbf{r} \times \dot{\mathbf{r}} = \text{prędkość polowa}$$

$$\frac{1}{2} \mathbf{r} \times \dot{\mathbf{r}} = \frac{\mathbf{L}}{2\mu} = \text{const}$$

$$\frac{1}{2} \mu r^2 \dot{\phi} = \frac{L}{2\mu} = \text{const}$$

- **Trzecie prawo Keplera**

Kwadrat okresu obiegu orbity eliptycznej jest proporcjonalny do sześciastu wielkiej półosi.

$$T^2 \sim a^3$$

$$\text{pole elipsy} = \pi ab$$

$$\text{pole elipsy} = \frac{L}{2\mu} \cdot T$$

$$a = \frac{p}{1-e^2}$$

$$b = \frac{p}{\sqrt{1-e^2}}$$

$$p = \frac{L^2}{Gm_1 m_2 \mu}$$

$$e = \sqrt{1 + \frac{2WL^2}{G^2 m_1^2 m_2^2 \mu}}$$

$$\mu = \frac{m_1 m_2}{m_1 + m_2}$$

$$T = 2\pi ab \frac{\mu}{L}$$

$$\left. \begin{aligned} ab &= \frac{p^2}{(1-e)^2} \\ W &= -\frac{Gm_1 m_2}{2a} \end{aligned} \right\} ab = \sqrt{\frac{\mu a^3}{Gm_1 m_2}} \frac{L}{\mu}$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{\mu a^3}{Gm_1 m_2}}$$

$$T = 2\pi \sqrt{\frac{a^3}{G(m_1 + m_2)}} \quad T^2 \sim a^3$$

11 PRĘDKOŚCI KOSMICZNE

- **Pierwsza prędkość kosmiczna w przypadku orbity kołowej**

Pierwszą prędkością kosmiczną v_I nazywamy prędkość, jaką należy nadać cząstce o masie m , aby poruszała się ruchem jednostajnym po okręgu o promieniu $r \geq R$ w polu punktowego źródła lub jednorodnej kuli o masie M i promieniu R . Pierwsza prędkość kosmiczna jest prostopadła do promienia wodzącego cząstki zaczepionego w centrum źródła.

| | |
|--|---|
| $F_{\text{graw}} = \frac{GMm}{r^2}$ $F_{\text{dośr}} = \frac{mv_I^2}{r}$ | $F_{\text{graw}} = F_{\text{dośr}}$ $v_I = \sqrt{\frac{GM}{r}}$ |
|--|---|

- **Druga prędkość kosmiczna (prędkość ucieczki) w przypadku orbity liniowej**

Drugą prędkością kosmiczną v_{II} nazywamy prędkość, jaką należy nadać cząstce o masie m , aby z odległości $r \geq R$ od punktowego źródła lub jednorodnej kuli o masie M i promieniu R przemieściła się do nieskończoności. Druga prędkość kosmiczna jest równoległa do promienia wodzącego cząstki zaczepionego w centrum źródła.

| | |
|--|--|
| $W_{r \rightarrow \infty} = \frac{GMm}{r}$ $W_k = \frac{mv_{II}^2}{2}$ | $W_{r \rightarrow \infty} = W_k$ $v_{II} = \sqrt{\frac{2GM}{r}}$ |
|--|--|

- **Prędkości na dowolnych orbitach**

| | |
|--|--|
| $r = \frac{p}{1 + e \cos \varphi}$ $p = \frac{L^2}{GMm\mu}$ $e = \sqrt{1 + \frac{2WL^2}{G^2M^2m^2\mu}}$ $L = r\mu v \sin \angle(\mathbf{r}, \mathbf{v})$ $W = \frac{\mu v^2}{2} - \frac{GMm}{r}$ $E_k = \frac{\mu v^2}{2}$ $E_p = -\frac{GMm}{r}$ $\mu = \frac{Mm}{M+m}$ | $e = \sqrt{1 + 4 \frac{E_k}{-E_p} \sin^2 \angle(\mathbf{r}, \mathbf{v}) \left(\frac{E_k}{-E_p} - 1 \right)}$ $v \sin \angle(\mathbf{r}, \mathbf{v}) = \sqrt{\frac{GM}{r} \left(1 + \frac{m}{M} \right) (1 + e \cos \varphi)}$ <p>Orbita kołowa: $e = 0$</p> $\frac{E_k}{-E_p} = \frac{1}{2}, \quad \sin \angle(\mathbf{r}, \mathbf{v}) = 1, \quad v = \sqrt{\frac{GM}{r} \left(1 + \frac{m}{M} \right)}$ <p>Orbita eliptyczna: $e < 1$</p> $\frac{E_k}{-E_p} < 1, \quad v \sin \angle(\mathbf{r}, \mathbf{v}) = \sqrt{\frac{GM}{r} \left(1 + \frac{m}{M} \right) (1 + e \cos \varphi)}$ <p>Orbita paraboliczna: $e = 1$</p> $\frac{E_k}{-E_p} = 1, \quad v \sin \angle(\mathbf{r}, \mathbf{v}) = \sqrt{\frac{GM}{r} \left(1 + \frac{m}{M} \right) (1 + \cos \varphi)}$ |
|--|--|

• **Pierwsza prędkość kosmiczna dla orbity kołowej w przypadku wirującej planety**

W przypadku wirującej planety siła dośrodkowa, utrzymująca satelitę krążącego po orbicie kołowej w płaszczyźnie równikowej, jest sumą siły grawitacyjnej oraz sił bezwładności – odśrodkowej i Coriolisa.

$$F_D = F_G + F_O + F_C$$

$$F_D = -\frac{mv^2}{r} = \text{siła dośrodkowa}$$

$$F_G = -\frac{GMm}{r^2} = \text{siła grawitacyjna}$$

$$F_O = m\omega^2 r = \text{odśrodkowa siła bezwładności}$$

$$F_C = 2mv\omega = \text{siła Coriolisa}$$

$$\frac{1}{r}v^2 + 2\omega v + \omega^2 r - \frac{GM}{r^2} = 0, \quad \Delta = \frac{4GM}{r^3} > 0$$

Powyższe równanie jest trójmianem kwadratowym względem v , posiadającym dwa rozwiązania.

$$v_1 = -\omega r + \sqrt{\frac{GM}{r}}$$

$$v_2 = -\omega r - \sqrt{\frac{GM}{r}}$$

PRZYKŁAD

Przykładowe obliczenia wykonamy dla satelity krążącego tuż nad powierzchnią Ziemi.

| | |
|--|---|
| $\omega = 2\pi \frac{\text{rad}}{\text{doba}} = 7,3 \cdot 10^{-5} \frac{\text{rad}}{\text{s}}$ $r = 6,4 \cdot 10^6 \text{ m}$ $M = 6 \cdot 10^{24} \text{ kg}$ $G = 6,67 \cdot 10^{-11} \frac{\text{m}^3}{\text{kg} \cdot \text{s}^2}$ | $\omega r = 467,2 \frac{\text{m}}{\text{s}} \approx 0,5 \cdot 10^3 \frac{\text{m}}{\text{s}}, \quad \sqrt{\frac{GM}{r}} = 7,9 \cdot 10^3 \frac{\text{m}}{\text{s}}$ $v_1 = +7,4 \cdot 10^3 \frac{\text{m}}{\text{s}}$ $v_2 = -8,4 \cdot 10^3 \frac{\text{m}}{\text{s}}$ |
|--|---|

Prędkość v_1 należy nadać rakiecie wystrzelonej w kierunku wschodnim, siła Coriolisa skierowana jest wtedy radialnie od centrum źródła pola. Prędkość v_2 należy nadać rakiecie wystrzelonej w kierunku zachodnim, siła Coriolisa skierowana jest wtedy radialnie ku centrum źródła pola.

12 SWOBODNY SPADEK I GRAWITACYJNE ZAPADANIE

- **Cząstka swobodnie spadająca ze skończonej odległości na powierzchnię znajdującą się w odległości r od centrum źródła pola grawitacyjnego**

Źródłem pola grawitacyjnego jest jednorodna kula o masie M i promieniu R . Ruch cząstki o masie m swobodnie spadającej ze skończonej odległości r_0 na powierzchnię znajdującą się w odległości r , $r_0 \geq r \geq R$, od centrum źródła pola opisuje równanie

$$\frac{d^2r}{dt^2} = -\frac{GM}{r^2}$$

z następującymi warunkami początkowymi

$$t = 0, \quad r(0) = r_0, \quad \frac{dr}{dt}(0) = 0, \quad \frac{d^2r}{dt^2}(0) = -\frac{GM}{r_0^2}.$$

Rozwiązanie tego równania jest takie samo jak rozwiązanie równania

$$\frac{1}{2}m\left(\frac{dr}{dt}\right)^2 = GMm\left(\frac{1}{r} - \frac{1}{r_0}\right) \quad \text{lub} \quad \frac{dr}{dt} = -\sqrt{2GM\left(\frac{1}{r} - \frac{1}{r_0}\right)}, \quad t = 0, \quad r = r_0, \quad \frac{dr}{dt} = 0.$$

$$-\int_{r_0}^r \frac{\sqrt{r}}{\sqrt{r_0 - r}} dr = \int_0^t \sqrt{\frac{2GM}{r_0}} dt$$

$$\int_{r_0}^r \frac{\sqrt{r}}{\sqrt{r_0 - r}} dr = -\sqrt{r(r_0 - r)} - r_0 \arctan \sqrt{\frac{r_0}{r} - 1}$$

$$\int_0^t \sqrt{\frac{2GM}{r_0}} dt = t \sqrt{\frac{2GM}{r_0}}$$

$$t = \frac{\sqrt{r(r_0 - r)} + r_0 \arctan \sqrt{\frac{r_0}{r} - 1}}{\sqrt{\frac{2GM}{r_0}}}$$

- **Grawitacyjne zapadanie**

Grawitacyjnym zapadaniem nazywamy zjawisko ciągłego (nieustającego) kurczenia się ciała, o odpowiedniej masie i w odpowiednich warunkach, pod wpływem sił grawitacyjnych. Jako przykład rozpatrzmy sferycznie symetryczną jednorodną kulę pyłu bezciśnieniowego składającego się z identycznych cząstek, każda o masie m , poruszających się radialnie. Jeżeli pominąć procesy inne niż oddziaływania grawitacyjne, to można przyjąć w ostatnim równaniu, że r jest promieniem wodzącym cząstki znajdującej się na powierzchni kuli utworzonej z zapadającego się pyłu. Promień ten osiągnie graniczną wartość równą zero po czasie

$$t = \frac{1}{2} \pi r_0 \sqrt{\frac{r_0}{2GM}}$$

 r_0 = początkowy promień kuli pyłu

13 SIŁY PLYWOWE

- **Siły pływowe**

Siły pływowe powstają w wyniku niejednorodności pola grawitacyjnego. Najbardziej spektakularnym przykładem zjawisk wywołanych przez nie są przyływy i odpływy, stanowiące makroskopowe przemieszczenia dużych mas wody głównie pod wpływem wypadkowej sił grawitacyjnych Ziemi i Księżycy oraz siły odśrodkowej wynikającej z ruchu wirowego Ziemi.

- **Siły pływowe rozciągające**

Dwie punktowe cząstki każda o masie m spadają swobodnie wzdłuż promienia wodzącego zaczepionego w środku Ziemi o masie M i promieniu R . W chwili początkowej pierwsza cząstka znajdowała się w odległości r a druga $r + dr$ od centrum. Obliczymy różnicę sił grawitacyjnych działających na te cząstki ze strony Ziemi.

$$\Delta F = F_1 - F_2$$

$$F_1 = \frac{GMm}{r^2}, \quad F_2 = \frac{GMm}{(r+dr)^2}$$

$$\Delta F = \frac{GMm}{r^2} - \frac{GMm}{(r+dr)^2} = \frac{2drGMm}{r^3 \left(1 + \frac{2dr}{r} + \frac{dr^2}{r^2}\right)} - \frac{dr^2GMm}{r^4 \left(1 + \frac{2dr}{r} + \frac{dr^2}{r^2}\right)}$$

$dr \ll r$

$$\Delta F \approx \frac{2GMm}{r^3}$$

$$\frac{F_1 - F_2}{F_1} = \frac{2dr}{r}$$

- **Siły pływowe ściskające**

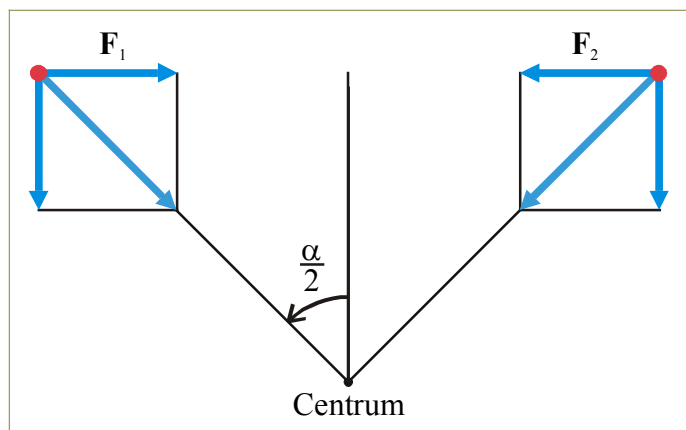
Dwie punktowe cząstki każda o masie m spadają swobodnie wzdłuż różnych promieni wodzących zaczepionych w środku Ziemi o masie M . Niech α będzie kątem zawartym między tymi promieniami. W chwili początkowej obie cząstki znajdowały się w odległości r od centrum. Obliczymy różnicę rzutów na prostą łączącą obie cząstki sił grawitacyjnych działających na te cząstki ze strony Ziemi.

$$\Delta F = F_1 - F_2$$

$$F_1 = -F_2, \quad F_1 = \frac{GMm}{r^2} \sin \frac{1}{2} \alpha$$

$$\Delta F = \frac{2GMm}{r^2} \sin \frac{1}{2} \alpha$$

$$\frac{F_1 - F_2}{F_1} = 2 \sin \frac{1}{2} \alpha$$



OGÓLNA ZASADA WZGLĘDNOŚCI

1 PODSTAWOWE POSTULATY OGÓLNEJ TEORII WZGLĘDNOŚCI

- **Podstawowe postulaty szczególnej teorii względności**

Szczególna Teoria Względności (STW) faworyzowała układy inercjalne, ignorowała istnienie pola grawitacyjnego, przyjmując *a priori*, że czasoprzestrzeń jest płaska. STW została zbudowana na bazie dwóch postulatów.

POSTULAT I (Zasada niezmienniczości wartości prędkości światła w próżni)

Wartość prędkości światła w próżni jest taka sama we wszystkich inercjalnych układach odniesienia.

POSTULAT II (Szczególna zasada względności)

Ogólne postacie praw fizyki powinny być niezależne od wyboru inercjalnego układu odniesienia.

- **Podstawowe postulaty ogólnej teorii względności**

Ogólna Teoria Względności (OTW), jako uogólnienie STW, może być sformułowana w oparciu o następujące podstawowe założenia.

POSTULAT I (Zasada niezmienniczości maksymalnej wartości prędkości)

Maksymalna wartość prędkości rozchodzenia się sygnałów jest taka sama we wszystkich układach odniesienia.

POSTULAT II (Ogólna zasada względności)

Ogólne postacie praw fizyki powinny być niezależne od wyboru układu odniesienia.

POSTULAT III (Równania metryki)

Czasoprzestrzeń jest czterowymiarową zdeformowaną przestrzenią z metryką zależną od rozkładu gęstości energii wszelkiej postaci (w tym energii równoważnej masie) oraz ciśnienia.

POSTULAT IV (Zasada równoważności)

Natężenie jednorodnego pola grawitacyjnego jest równoważne stałemu przyspieszeniu (ze znakiem minus) odpowiedniego układu odniesienia.

Zasada równoważności wynika z równości masy grawitacyjnej i inercyjnej, wielokrotnie potwierdzonej doświadczalnie. O prawdziwości trzech pozostałych postulatów można wnosić na razie jedynie na podstawie weryfikacji wniosków wysnutych z OTW.

Maksymalna wartość prędkości rozchodzenia się sygnałów jest równa wartości prędkości światła w próżni w układach inercjalnych.

Zasada niezmienniczości maksymalnej wartości prędkości rozchodzenia się sygnałów narzuca ograniczenia na składowe tensora metrycznego czasoprzestrzeni oraz grupę transformacji współrzędnych. Kwadratowa forma różniczkowa czasoprzestrzeni $ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$, dla $ds^2 = 0$, stanowi definicję wartości prędkości rozchodzenia się światła w próżni.

Zasada równoważności daje możliwość skonstruowania układu lokalnie inercjalnego. Układem takim może być małe laboratorium swobodnie spadające w polu grawitacyjnym.

Ogólna zasada względności stwierdza, że definicje wielkości fizycznych oraz prawa (równania) fizyki można tak sformułować, aby ich ogólne postacie były niezależne od wyboru układu odniesienia. Każde równanie zapisane pierwotnie w postaci tensorowej w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czterowymiarowej czasoprzestrzeni (po kosmetycznych przeróbkach) obowiązuje również:

1. w dowolnym układzie nieinercjalnym w płaskiej czasoprzestrzeni,
2. w dowolnym układzie w zakrzywionej czasoprzestrzeni.

Z ogólnej zasady względności wynikają między innymi równania ruchu cząstki próbnej o masie m

$$\frac{\tilde{F}^\alpha}{m} = (\text{sgn } ds^2) c^2 \left(\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} \right),$$

gdzie \tilde{F}^α oznacza składowe siły wypadkowej, z pominięciem sił „grawitacyjnych” i „bezwładnościowych”.

Składowe tensora metrycznego czasoprzestrzeni są rozwiązaniami równań pola (równań metryki) Einsteina

$$R_{\mu\nu} - \frac{1}{2} g_{\mu\nu} R = -\frac{8\pi G}{c^4} T_{\mu\nu}.$$

Deformacja czasoprzestrzeni przejawia się w ruchu cząstek i fotonów. Poruszają się one tak, jak gdyby różniczki współrzędnych dx^1, dx^2, dx^3, dx^4 miały przeskalowane wartości $\sqrt{g_{11}} dx^1, \sqrt{g_{22}} dx^2, \sqrt{g_{33}} dx^3, \sqrt{g_{44}} dx^4$,

a przeskalowane cosinusy kątów między nimi wynosiły

$$\cos\theta_{\mu\nu} = \frac{g_{\mu\nu}}{\sqrt{g_{\mu\mu} g_{\nu\nu}}}.$$

Porównywanie między sobą w różnych punktach zdeformowanej czasoprzestrzeni nieprzeskalowanych wartości różniczek współrzędnych i cosinusów kątów nie ma fizycznego sensu.

• **Struktura tensora metrycznego**

Ignorując wpływ rozkładu gęstości energii na metrykę czasoprzestrzeni, mogliśmy w ramach Szczególnej Teorii Względności posługiwać się układem ortonormalnym z metryką diagonalną typu (1,1,1,1). O układzie odniesienia zakładaliśmy dodatkowo, że jest inercjalny, czyli jednostajny ruch cząstki lub jej spoczynek względem tego układu był skutkiem braku działania na nią niezrównoważonej siły. Aby wyjaśnić stałość wartości prędkości światła względem dowolnego układu inercjalnego, zmuszeni byliśmy przyjąć transformacje Lorentza jako jedyne dopuszczalne transformacje między układami inercjalnymi.

Uwzględnienie wpływu rozkładu gęstości energii na metrykę czasoprzestrzeni powoduje, że tensor metryczny jest sumą dwóch składników.

$$g_{\mu\nu} = g_{\mu\nu}^0 + g_{\mu\nu}^G = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu$$

$g_{\mu\nu}^0 = \mathbf{e}_\mu^0 \cdot \mathbf{e}_\nu^0 =$ składnik opisujący płaską czasoprzestrzeń w układzie wyjściowym

$g_{\mu\nu}^G =$ składnik opisujący deformacje czasoprzestrzeni w układzie wyjściowym

Współrzędne układu wyjściowego poddamy kolejno dwóm transformacjom. Pierwsza transformacja będzie związana ze statyczną zmianą wyjściowego układu, a druga z ruchem tego nowego układu.

$$ds^2 = (g_{\mu\nu}^0 + g_{\mu\nu}^G) dx^\mu dx^\nu$$

$$dx^\mu = \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} dx'^\alpha$$

$$dx^\nu = \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} dx'^\beta$$

$$ds^2 = (g_{\mu\nu}^0 + g_{\mu\nu}^G) \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} dx'^\alpha dx'^\beta = g'_{\alpha\beta} dx'^\alpha dx'^\beta$$

$$dx'^\alpha = \frac{\partial x'^\alpha}{\partial x''^\kappa} dx''^\kappa$$

$$dx'^\beta = \frac{\partial x'^\beta}{\partial x''^\lambda} dx''^\lambda$$

$$ds^2 = (g_{\mu\nu}^0 + g_{\mu\nu}^G) \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} \frac{\partial x'^\alpha}{\partial x''^\kappa} \frac{\partial x'^\beta}{\partial x''^\lambda} dx''^\kappa dx''^\lambda = g''_{\kappa\lambda} dx''^\kappa dx''^\lambda$$

$$g'_{\alpha\beta} = (g_{\mu\nu}^0 + g_{\mu\nu}^G) \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} = \text{tensor metryczny czasoprzestrzeni względem układu}$$

primowanego

$$g''_{\kappa\lambda} = (g_{\mu\nu}^0 + g_{\mu\nu}^G) \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} \frac{\partial x'^\alpha}{\partial x''^\kappa} \frac{\partial x'^\beta}{\partial x''^\lambda} = \text{tensor metryczny czasoprzestrzeni względem}$$

układu podwójnie primowanego

$$\frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} = \text{czynnik matematyczny związany ze statyczną zmianą układu wyjściowego}$$

$$\frac{\partial x'^\alpha}{\partial x''^\kappa} \frac{\partial x'^\beta}{\partial x''^\lambda} = \text{czynnik kinematyczny związany z ruchem układu primowanego}$$

2 CZASOPRZESTRZEŃ

- **Płaska czasoprzestrzeń Minkowskiego, układy inercjalne**

Pojęcie układu inercjalnego jest ściśle związane z płaską czasoprzestrzenią. Z definicji, w układzie inercjalnym cząstka pozostaje w spoczynku lub porusza się ruchem jednostajnym prostoliniowym wtedy i tylko wtedy, gdy suma działających na nią sił zewnętrznych jest równa zero. Wszechobecność pola grawitacyjnego sprawia, że jedynym sensownym modelem układu lokalnie inercjalnego, w którym można przetestować zasadę bezwładności jest układ swobodnie spadający w jednorodnym polu grawitacyjnym. Swobodnie spadającym układem mogłaby być kabina statku kosmicznego krążącego po orbicie wokół Ziemi.

Wyjściowym układem współrzędnych niech będzie inercjalny układ ortonormalny: $\{0, \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$. Położenie zdarzenia $(x^1 = x, x^2 = y, x^3 = z, x^4 = ict)$ wyznacza koniec promienia wodzącego $\tilde{\mathbf{R}}$, zaczepionego w początku układu współrzędnych. Kwadrat różniczki odległości czasoprzestrzennej dwóch zdarzeń, zwany też kwadratem przedziału czasoprzestrzennego, kwadratem elementu liniowego, podstawową formą metryczną, a także różniczkową formą kwadratową czasoprzestrzeni, zadamy w postaci

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu, \quad g_{\mu\nu} \stackrel{df}{=} \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad g_{\mu\nu} = g_{\nu\mu},$$

gdzie $g_{\mu\nu}$ jest tensorem metrycznym. Iloczyny skalarne wektorów bazowych wyjściowego

układu współrzędnych są składowymi tensora metrycznego $\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu \stackrel{df}{=} g_{\mu\nu}$.

Czterowymiarowa przestrzeń zdarzeń nazywana jest czasoprzestrzenią Minkowskiego.

Szereg kolejnych pojęć zwiążemy z różniczką promienia wodzącego

$$d\tilde{\mathbf{R}} = dx^\alpha \mathbf{e}_\alpha.$$

Kwadrat różniczki promienia wodzącego

$$(d\tilde{\mathbf{R}})^2 = d\tilde{\mathbf{R}} \cdot d\tilde{\mathbf{R}} = (dx^\mu \mathbf{e}_\mu) \cdot (dx^\nu \mathbf{e}_\nu) = (\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu) dx^\mu dx^\nu = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu = ds^2$$

określa kwadrat różniczki odległości czasoprzestrzennej dwóch zdarzeń.

Pierwsza i druga różniczka promienia wodzącego

$$d\tilde{\mathbf{R}} = dx^\alpha \mathbf{e}_\alpha, \quad d^2 \tilde{\mathbf{R}} = d^2 x^\alpha \mathbf{e}_\alpha$$

są podstawą do zdefiniowania pojęć odpowiednio prędkości i przyspieszenia cząstki:

$$\tilde{\mathbf{v}} \stackrel{df}{=} \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{d\tilde{\mathbf{R}}}{ds}$$

$$\tilde{\mathbf{a}} \stackrel{df}{=} (\text{sgn } ds^2) c^2 \frac{d^2 \tilde{\mathbf{R}}}{ds^2}$$

Ruch jednostajny prostoliniowy układu względem ortonormalnego układu inercjalnego nie zmienia metryki (wartości składowych tensora metrycznego). Transformacje Lorentza nie zmieniają metryki czasoprzestrzeni.

- **Płaska czasoprzestrzeń Minkowskiego, układy nieinercjalne**

Przejście do nieinercyjnego układu odniesienia opisywane jest nieosobliwymi transformacjami współrzędnych

$$x'^{\mu} = x'^{\mu}(x^1, x^2, x^3, x^4), \quad x^{\mu} = x^{\mu}(x'^1, x'^2, x'^3, x'^4).$$

W nowym układzie współrzędnych $\{0', \mathbf{e}'_1, \mathbf{e}'_2, \mathbf{e}'_3, \mathbf{e}'_4\}$ wyznaczmy kwadrat różniczki odległości czasoprzestrzennej.

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^{\mu} dx^{\nu} = g_{\mu\nu} \frac{\partial x^{\mu}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\nu}}{\partial x'^{\beta}} dx'^{\alpha} dx'^{\beta} = ds'^2$$

$$\downarrow \quad g'_{\alpha\beta} = g_{\mu\nu} \frac{\partial x^{\mu}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\nu}}{\partial x'^{\beta}} = \text{tensor metryczny w nieinercyjnym układzie odniesienia}$$

$$ds'^2 = g'_{\alpha\beta} dx'^{\alpha} dx'^{\beta}$$

Składowe tensora metrycznego $g'_{\alpha\beta}$ zależą od współrzędnych x'^1, x'^2, x'^3, x'^4 .

Ruch przyspieszony układu względem inercyjnego układu ortonormalnego zmienia metrykę czasoprzestrzeni. Z matematycznego punktu widzenia układ nieinercyjny wprowadza współrzędne krzywoliniowe i układy lokalne.

Różniczki współrzędnych krzywoliniowych dx'^{μ}, dx'^{ν} , w przybliżeniu równe różniczkom współrzędnych prostoliniowych w układzie lokalnym $\{P, \mathbf{e}'_1, \mathbf{e}'_2, \mathbf{e}'_3, \mathbf{e}'_4\}$, wykorzystamy do określenia różniczki promienia wodzącego

$$d\tilde{\mathbf{R}}' = dx'^{\mu} \mathbf{e}'_{\mu}$$

i jej kwadratu

$$ds'^2 \stackrel{\text{df}}{=} (d\tilde{\mathbf{R}}')^2 = d\tilde{\mathbf{R}}' \cdot d\tilde{\mathbf{R}}' = dx'^{\mu} \mathbf{e}'_{\mu} \cdot dx'^{\nu} \mathbf{e}'_{\nu} = (\mathbf{e}'_{\mu} \cdot \mathbf{e}'_{\nu}) dx'^{\mu} dx'^{\nu} = g'_{\mu\nu} dx'^{\mu} dx'^{\nu}.$$

Z postaci tensora metrycznego

$$g'_{\alpha\beta} = \mathbf{e}'_{\mu} \cdot \mathbf{e}'_{\nu} = g_{\mu\nu} \frac{\partial x^{\mu}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\nu}}{\partial x'^{\beta}}$$

wynika, że związane z układem nieinercyjnym układy lokalne nie są w ogólności układami ortonormalnymi. Oznacza to pojawienie się różnych od zera symboli Christoffela pierwszego i drugiego rodzaju.

W oparciu o różniczkę promienia wodzącego podamy definicję prędkości cząstki.

$$\tilde{\mathbf{v}}' \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{d\tilde{\mathbf{R}}'}{ds'} = \sqrt{\text{sgn } ds'^2} c \frac{dx'^{\mu}}{ds'} \mathbf{e}'_{\mu}$$

Z drugą różniczką promienia wodzącego

$$d^2\tilde{\mathbf{R}}' = d(d\tilde{\mathbf{R}}') = d^2x'^{\mu} \mathbf{e}'_{\mu} + \frac{\partial \mathbf{e}'_{\mu}}{\partial x'^{\nu}} dx'^{\mu} dx'^{\nu} = (d^2x'^{\alpha} + \Gamma'^{\alpha}_{\mu\nu} dx'^{\mu} dx'^{\nu}) \mathbf{e}'_{\alpha}$$

zwiążemy definicję przyspieszenia swobodnej cząstki spowodowanego działaniem siły wypadkowej.

$$\tilde{\mathbf{a}}'_{\text{force}} \stackrel{\text{df}}{=} (\text{sgn } ds'^2) c^2 \frac{d^2\tilde{\mathbf{R}}'}{ds'^2} = (\text{sgn } ds'^2) c^2 \left(\frac{d^2x'^{\alpha}}{ds'^2} + \Gamma'^{\alpha}_{\mu\nu} \frac{dx'^{\mu}}{ds'} \frac{dx'^{\nu}}{ds'} \right) \mathbf{e}'_{\alpha}$$

Fizyczna interpretacja przyspieszenia $\tilde{\mathbf{a}}'_{\text{force}}$ zostanie przedstawiona w paragrafie „Równania ruchu cząstki w ogólnej teorii względności”.

• **Zakrzywiona czasoprzestrzeń Riemanna, układy lokalne**

Przestrzenią Riemanna nazywamy przestrzeń n-wymiarową taką, że w każdym jej punkcie jest zadany kowariantny tensor metryczny będący symetrycznym tensorem drugiego rzędu. Przy pomocy tensora metrycznego określany jest kwadrat różniczki odległości dwóch sąsiednich punktów

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu.$$

Tensor metryczny określa w każdym punkcie przestrzeni Riemanna lokalny układ współrzędnych. Każdy układ lokalny można zortogonalizować. Czyli tensor metryczny w każdym punkcie można sprowadzić do postaci diagonalnej.

Jeżeli czterowymiarowa przestrzeń Riemanna jest zakrzywiona, to nie istnieje transformacja przeprowadzająca tensory metryczne we wszystkich punktach w tensor

$$g_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

Czasoprzestrzeń jest czterowymiarową w ogólności zakrzywioną przestrzenią Riemanna z urojoną współrzędną czasową $x_4 = ict$.

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu = g_{11} dx^1 dx^1 + g_{22} dx^2 dx^2 + g_{33} dx^3 dx^3 + g_{44} dx^4 dx^4 + \\ + 2g_{12} dx^1 dx^2 + 2g_{13} dx^1 dx^3 + 2g_{23} dx^2 dx^3 + \\ + 2g_{14} dx^1 dx^4 + 2g_{24} dx^2 dx^4 + 2g_{34} dx^3 dx^4$$

$$g_{14} = ig_{14}^{\text{real}}, \quad g_{24} = ig_{24}^{\text{real}}, \quad g_{34} = ig_{34}^{\text{real}}, \quad x^4 = ict = ix_{\text{real}}^4, \quad x_{\text{real}}^4 = ct$$

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu = g_{11} dx^1 dx^1 + g_{22} dx^2 dx^2 + g_{33} dx^3 dx^3 + g_{44} dx^4 dx^4 + \\ + 2g_{12} dx^1 dx^2 + 2g_{13} dx^1 dx^3 + 2g_{23} dx^2 dx^3 + \\ + 2ig_{14}^{\text{real}} dx^1 dx^4 + 2ig_{24}^{\text{real}} dx^2 dx^4 + 2ig_{34}^{\text{real}} dx^3 dx^4$$

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu = g_{11} dx^1 dx^1 + g_{22} dx^2 dx^2 + g_{33} dx^3 dx^3 + \\ + 2g_{12} dx^1 dx^2 + 2g_{13} dx^1 dx^3 + 2g_{23} dx^2 dx^3 + \\ - 2g_{14}^{\text{real}} dx^1 dx_{\text{real}}^4 - 2g_{24}^{\text{real}} dx^2 dx_{\text{real}}^4 - 2g_{34}^{\text{real}} dx^3 dx_{\text{real}}^4 - g_{44} dx_{\text{real}}^4 dx_{\text{real}}^4$$

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu = \sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 g_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta - 2 \sum_{\alpha=1}^3 g_{\alpha 4}^{\text{real}} dx^\alpha dx_{\text{real}}^4 - g_{44} dx_{\text{real}}^4 dx_{\text{real}}^4$$

- **Czas własny w ogólnej teorii względności**

Czasem własnym (fizycznym, prawdziwym) nazywamy przeskalowaną różniczkę czasu, upływającego między dwoma zdarzeniami zachodzącymi w tym samym miejscu o ustalonych współrzędnych przestrzennych w danym układzie, zmierzonego zegarem znajdującym się w tym miejscu.

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$$

$$\downarrow dx^1 = dx^2 = dx^3 = 0$$

$$ds^2 = g_{44} dx^4 dx^4$$

$$\downarrow x^4 = ict$$

$$ds^2 = -g_{44} c^2 dt^2$$

$$\downarrow g_{44} = |g_{44}| \operatorname{sgn} g_{44}$$

$$\downarrow d\tau = \sqrt{|g_{44}|} dt = \text{czas własny}$$

$$ds^2 = -(\operatorname{sgn} g_{44}) c^2 |g_{44}| dt^2 = -(\operatorname{sgn} g_{44}) c^2 d\tau^2$$

$$ds = \sqrt{-\operatorname{sgn} g_{44}} c d\tau$$

- **Odległość przestrzenna w ogólnej teorii względności**

Wyznamy różniczkę odległości przestrzennej między dwoma punktami w pewnym szczególnym przypadku. Z punktu pierwszego zostało wysłane światło, po odbiciu się od zwierciadła w punkcie drugim powróciło do punktu pierwszego.

$$ds^2 = \sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 g_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta + \sum_{\alpha=1}^3 g_{\alpha 4} dx^\alpha dx^4 + g_{44} dx^4 dx^4$$

$$\downarrow ds^2 = 0$$

$$\sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 g_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta + \left(\sum_{\alpha=1}^3 g_{\alpha 4} dx^\alpha \right) dx^4 + g_{44} (dx^4)^2 = 0$$



$$\Delta = b^2 - 4ac = 4 \sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 (g_{\alpha 4} g_{\beta 4} - g_{\alpha\beta} g_{44}) dx^\alpha dx^\beta$$

$dx_{1 \rightarrow 2}^4$ = różniczka współrzędnej czasowej związana z przelotem światła z 1 do 2

$$dx_{1 \rightarrow 2}^4 = \frac{-b + \sqrt{\Delta}}{2a} = \frac{1}{g_{44}} \left[- \sum_{\alpha=1}^3 g_{\alpha 4} dx^\alpha + \sqrt{\sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 (g_{\alpha 4} g_{\beta 4} - g_{\alpha\beta} g_{44}) dx^\alpha dx^\beta} \right]$$



$$dx_{1 \rightarrow 2}^4 \xrightarrow{\substack{dx^\alpha \rightarrow -dx^\alpha \\ dx^\beta \rightarrow -dx^\beta}} dx_{2 \rightarrow 1}^4$$

$dx_{2 \rightarrow 1}^4$ = różniczka współrzędnej czasowej związana z przelotem światła z 2 do 1

$$dx_{2 \rightarrow 1}^4 = \frac{1}{g_{44}} \left[\sum_{\alpha=1}^3 g_{\alpha 4} dx^\alpha + \sqrt{\sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 (g_{\alpha 4} g_{\beta 4} - g_{\alpha\beta} g_{44}) dx^\alpha dx^\beta} \right]$$

$$dx^4 = dx_{1 \rightarrow 2}^4 + dx_{2 \rightarrow 1}^4 = \frac{2}{g_{44}} \sqrt{\sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 (g_{\alpha 4} g_{\beta 4} - g_{\alpha\beta} g_{44}) dx^\alpha dx^\beta}$$

$$dx^4 = dx^4_{1 \rightarrow 2} + dx^4_{2 \rightarrow 1} = \frac{2\sqrt{-1}\sqrt{g_{44}}}{g_{44}} \sqrt{\sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 \left(g_{\alpha\beta} - \frac{g_{\alpha 4}g_{\beta 4}}{g_{44}} \right)} dx^\alpha dx^\beta$$

$$dx^4 = dx^4_{1 \rightarrow 2} + dx^4_{2 \rightarrow 1} = \frac{2\sqrt{-1}}{\sqrt{|g_{44}|}\sqrt{\text{sgn } g_{44}}} \sqrt{\sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 \left(g_{\alpha\beta} - \frac{g_{\alpha 4}g_{\beta 4}}{g_{44}} \right)} dx^\alpha dx^\beta$$

$$\frac{\sqrt{|g_{44}|} dx^4}{2\sqrt{-1}} = \frac{c\sqrt{|g_{44}|} dt}{2} = dl$$

dl = różniczka odległości przestrzennej między punktami 1 i 2

$$dl = \frac{1}{\sqrt{\text{sgn } g_{44}}} \sqrt{\sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 \left(g_{\alpha\beta} - \frac{g_{\alpha 4}g_{\beta 4}}{g_{44}} \right)} dx^\alpha dx^\beta$$

$$dl^2 = \frac{1}{\text{sgn } g_{44}} \sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 \left(g_{\alpha\beta} - \frac{g_{\alpha 4}g_{\beta 4}}{g_{44}} \right) dx^\alpha dx^\beta$$

$$dl^2 = \sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 \gamma_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta, \quad \gamma_{\alpha\beta} \stackrel{\text{def}}{=} \frac{1}{\text{sgn } g_{44}} \left(g_{\alpha\beta} - \frac{g_{\alpha 4}g_{\beta 4}}{g_{44}} \right) = \frac{1}{\text{sgn } g_{44}} \left(g_{\alpha\beta} + \frac{g_{\alpha 4}^{\text{real}} g_{\beta 4}^{\text{real}}}{g_{44}} \right)$$

- Jakie warunki musi spełniać tensor metryczny aby mógł określać metrykę realnej (fizycznej) czasoprzestrzeni?

$$g_{\mu\nu}(\text{sgn } ds^2) \leq 0, \quad (\mu, \nu = 1, 2, 3, 4)$$

$$\gamma_{11} > 0$$

$$\begin{vmatrix} \gamma_{11} & \gamma_{12} \\ \gamma_{21} & \gamma_{22} \end{vmatrix} > 0$$

$$\begin{vmatrix} \gamma_{11} & \gamma_{12} & \gamma_{13} \\ \gamma_{21} & \gamma_{22} & \gamma_{23} \\ \gamma_{31} & \gamma_{32} & \gamma_{33} \end{vmatrix} > 0$$

3 ZAPISYWANIE RÓWNAŃ W POSTACI OGÓLNIE KOWARIANTNEJ

- **Zasady zapisywania równań w postaci ogólnie kowariantnej**

Jednym z celów jakie stawia OTW jest uwolnienie równań fizyki od zależności ich postaci od wyboru układu współrzędnych. Do zrealizowania postawionego zadania idealnie nadaje się rachunek tensorowy. OTW udziela odpowiedzi na pytanie jak dostosować równania zapisane pierwotnie w postaci tensorowej w inercyjnym układzie ortonormalnym w płaskiej czterowymiarowej czasoprzestrzeni Minkowskiego do dowolnego układu w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub do dowolnego nieinercyjnego układu w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego.

Zapisując równania w postaci ogólnie kowariantnej, będziemy wykorzystywali odwzorowania:

$$\begin{aligned}
 \delta^{\mu\nu} &\longleftrightarrow g^{\mu\nu} = \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu \\
 \delta_{\mu\nu} &\longleftrightarrow g_{\mu\nu} = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu \\
 \delta_\nu^\mu &\longleftrightarrow g_\nu^\mu = \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}_\nu \\
 \frac{dA^\mu}{ds} &\longleftrightarrow \frac{\delta A^\mu}{\delta s} = \frac{dA^\mu}{ds} + \Gamma_{\alpha\beta}^\mu A^\alpha \frac{dx^\beta}{ds} \\
 \frac{dA_\mu}{ds} &\longleftrightarrow \frac{\delta A_\mu}{\delta s} = \frac{dA_\mu}{ds} + \Gamma_{\mu\beta}^\alpha A_\alpha \frac{dx^\beta}{ds} \\
 \frac{d^2 A^\mu}{ds^2} &\longleftrightarrow \frac{\delta^2 A^\mu}{\delta s^2} = \frac{\delta}{\delta s} \frac{\delta A^\mu}{\delta s} \\
 \frac{d^2 A_\mu}{ds^2} &\longleftrightarrow \frac{\delta^2 A_\mu}{\delta s^2} = \frac{\delta}{\delta s} \frac{\delta A_\mu}{\delta s} \\
 \frac{\partial A^\mu}{\partial x^\lambda} = A_{,\lambda}^\mu &\longleftrightarrow \frac{\delta A^\mu}{\delta x^\lambda} = \nabla_\lambda A^\mu = A_{;\lambda}^\mu = \frac{\partial A^\mu}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{\kappa\lambda}^\mu A^\kappa \\
 \frac{\partial A_\mu}{\partial x^\lambda} = A_{\mu,\lambda} &\longleftrightarrow \frac{\delta A_\mu}{\delta x^\lambda} = \nabla_\lambda A_\mu = A_{\mu;\lambda} = \frac{\partial A_\mu}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{\mu\lambda}^\kappa A_\kappa \\
 \frac{\partial^2 A^\mu}{\partial x^\kappa \partial x^\lambda} &\longleftrightarrow \frac{\delta^2 A^\mu}{\delta x^\kappa \delta x^\lambda} = \frac{\delta}{\delta x^\kappa} \frac{\delta A^\mu}{\delta x^\lambda} = \nabla_\kappa \nabla_\lambda A^\mu = A_{;\kappa;\lambda}^\mu \\
 \frac{\partial^2 A_\mu}{\partial x^\kappa \partial x^\lambda} &\longleftrightarrow \frac{\delta^2 A_\mu}{\delta x^\kappa \delta x^\lambda} = \frac{\delta}{\delta x^\kappa} \frac{\delta A_\mu}{\delta x^\lambda} = \nabla_\kappa \nabla_\lambda A_\mu = A_{\mu;\kappa;\lambda} \\
 \operatorname{div} T^{\bullet\bullet} = \frac{\partial T^{\alpha\beta}}{\partial x^\beta} = T_{,\beta}^{\alpha\beta} &\longleftrightarrow \operatorname{div} T^{\bullet\bullet} = T_{;\beta}^{\alpha\beta} \\
 \operatorname{div} T^{\bullet\bullet} = \frac{\partial T^{\alpha\beta}}{\partial x^\beta} = T_{,\beta}^{\alpha\beta} &\xleftrightarrow{T^{\alpha\beta} = -T^{\beta\alpha}} \operatorname{div} T^{\bullet\bullet} = T_{;\beta}^{\alpha\beta} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial(\sqrt{g} T^{\alpha\beta})}{\partial x^\beta} \\
 \operatorname{div} T_{\bullet\bullet} = \frac{\partial T_{\alpha\beta}}{\partial x^\beta} = T_{\alpha\beta,\beta} &\longleftrightarrow \operatorname{div} T_{\bullet\bullet} = T_{\alpha\beta;\beta} \\
 \operatorname{div} T_{\bullet}^{\bullet} = \frac{\partial T_{\beta}^{\alpha}}{\partial x^\beta} = T_{\beta,\beta}^{\alpha} &\longleftrightarrow \operatorname{div} T_{\bullet}^{\bullet} = T_{\beta;\beta}^{\alpha}
 \end{aligned}$$

• **Podstawowa forma metryczna**

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$$

$$\downarrow g_{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu}$$

$$ds^2 = \delta_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$$

$$ds^2 = (dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 + (dx^4)^2$$

Podstawowa forma metryczna w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym

Podstawowa forma metryczna w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w inercyjnym układzie ortonormalnym

$$x^4 = ict$$

$$i^2 = -1$$

$$\sum_{\alpha=1}^3 \left(\frac{dx^\alpha}{dt} \right)^2 = v^2$$

$$i = \sqrt{-1}$$

$$v^4 = ic$$

$$dx^4 = icdt$$

$$\gamma^{-1} = \sqrt{1 - v^2 c^{-2}}$$

$$d\tau = \gamma^{-1} dt$$

$$ds^2 = (dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 - c^2 dt^2$$

$$ds^2 = dt^2 \left[\left(\frac{dx^1}{dt} \right)^2 + \left(\frac{dx^2}{dt} \right)^2 + \left(\frac{dx^3}{dt} \right)^2 - c^2 \right]$$

$$ds^2 = dt^2 (v^2 - c^2) = -c^2 dt^2 (1 - v^2 c^{-2})$$

$$ds = \sqrt{-1} c dt \sqrt{1 - v^2 c^{-2}} = ic dt \sqrt{1 - v^2 c^{-2}}$$

$$ds = \gamma^{-1} dx^4 = v^4 \gamma^{-1} dt = v^4 d\tau$$

$$dx^4 = \gamma ds$$

$$dt = \gamma v^{-4} ds$$

$$d\tau = v^{-4} ds$$

• **Iloczyn skalarny dwóch wektorów**

$$\mathbf{A} = A^\mu \mathbf{e}_\mu = A_\mu \mathbf{e}^\mu$$

$$\mathbf{B} = B^\nu \mathbf{e}_\nu = B_\nu \mathbf{e}^\nu$$

$$g_{\mu\nu} = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu$$

$$g^{\mu\nu} = \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu$$

Iloczyn skalarny dwóch wektorów w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = g_{\mu\nu} A^\mu B^\nu = g^{\mu\nu} A_\mu B_\nu$$

$$\downarrow g_{\mu\nu} = g^{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu} = \delta^{\mu\nu}$$

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = \delta_{\mu\nu} A^\mu B^\nu = \delta^{\mu\nu} A_\mu B_\nu$$

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = A^\alpha B_\alpha = A_\alpha B^\alpha$$

Iloczyn skalarny dwóch wektorów w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w inercyjnym układzie ortonormalnym

• **Długość wektora**

$$|\mathbf{A}| = A = \sqrt{\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}} = \sqrt{g_{\mu\nu} A^\mu A^\nu} = \sqrt{g^{\mu\nu} A_\mu A_\nu}$$

$$\downarrow g_{\mu\nu} = g^{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu} = \delta^{\mu\nu}$$

$$|\mathbf{A}| = A = \sqrt{\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}} = \sqrt{A^\alpha A_\alpha} = \sqrt{A_\alpha A^\alpha}$$

Długość wektora w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym

Długość wektora w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w inercyjnym układzie ortonormalnym

• Czteroprędkość

$$\tilde{v}^\mu \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{dx^\mu}{ds}$$

$$\downarrow \sqrt{\text{sgn } ds^2} = \sqrt{-1} = i, \quad v^4 = ic$$

$$\tilde{v}^\mu = v^4 \frac{dx^\mu}{ds}$$

$$\downarrow ds = v^4 d\tau$$

$$\tilde{v}^\mu = \frac{dx^\mu}{d\tau}$$

$$\xrightarrow{d\tau = \gamma^{-1} dt}$$

$$\tilde{v}^\mu = \gamma \frac{dx^\mu}{dt}$$

$$\xrightarrow{v^\mu = \frac{dx^\mu}{dt}}$$

$$\tilde{v}^\mu = \gamma v^\mu$$

Relatywistyczne czterowymiarowe równanie definicyjne prędkości w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym

Relatywistyczne czterowymiarowe równanie definicyjne prędkości w inercyjnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego

• Czteroprzyspieszenie

$$\tilde{a}_{\text{force}}^\mu \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{\delta \tilde{v}^\mu}{\delta s}$$

$$\tilde{a}_{\text{force}}^\mu = \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \left(\frac{d\tilde{v}^\mu}{ds} + \Gamma_{\alpha\beta}^\mu \tilde{v}^\alpha \frac{dx^\beta}{ds} \right)$$

$$\downarrow \frac{d\tilde{v}^\mu}{ds} = \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{d^2 x^\mu}{ds^2}, \quad \tilde{v}^\alpha = \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{dx^\alpha}{ds}$$

$$\tilde{a}_{\text{force}}^\mu = (\text{sgn } ds^2) c^2 \left(\frac{d^2 x^\mu}{ds^2} + \Gamma_{\alpha\beta}^\mu \frac{dx^\alpha}{ds} \frac{dx^\beta}{ds} \right)$$

$$\downarrow \Gamma_{\alpha\beta}^\mu = 0, \quad \sqrt{\text{sgn } ds^2} = \sqrt{-1} = i, \quad v^4 = ic, \quad \tilde{a}_{\text{force}}^\mu = \tilde{a}_{\text{total}}^\mu = \tilde{a}^\mu$$

$$\tilde{a}^\mu = (v^4)^2 \frac{d^2 x^\mu}{ds^2}$$

$$\tilde{a}^\mu = v^4 \frac{d}{ds} \left(v^4 \frac{dx^\mu}{ds} \right) = v^4 \frac{d\tilde{v}^\mu}{ds}$$

$$\downarrow ds = v^4 d\tau$$

$$\tilde{a}^\mu = \frac{d}{d\tau} \left(\frac{dx^\mu}{d\tau} \right) = \frac{d^2 x^\mu}{d\tau^2} = \frac{d\tilde{v}^\mu}{d\tau}$$

$$\xrightarrow{d\tau = \gamma^{-1} dt}$$

$$\tilde{a}^\mu = \gamma \frac{d}{dt} \left(\gamma \frac{dx^\mu}{dt} \right) = \gamma^2 \frac{d^2 x^\mu}{dt^2} + \gamma \frac{dx^\mu}{dt} \frac{d\gamma}{dt}$$

Relatywistyczne czterowymiarowe równanie definicyjne przyspieszenia w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym

Relatywistyczne czterowymiarowe równanie definicyjne przyspieszenia w inercyjnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego

• **Równanie bilansu wielkości skalarnej**

$$\begin{aligned} \nabla_{\kappa}(a\tilde{v}^{\kappa}) &= \tilde{\sigma} \\ (a\tilde{v}^{\kappa})_{,\kappa} &= \tilde{\sigma} \\ \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial}{\partial x^{\kappa}} (\sqrt{g} a \tilde{v}^{\kappa}) &= \tilde{\sigma} \\ \frac{\partial}{\partial x^{\kappa}} (\sqrt{g} a \tilde{v}^{\kappa}) &= \sqrt{g} \tilde{\sigma} \end{aligned}$$

Relatywistyczne czterowymiarowe równanie bilansu wielkości skalarnej w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym

a = spoczynkowa gęstość objętościowa bilansowanej wielkości skalarnej

$\tilde{\sigma}$ = człon źródłowy

$$\tilde{v}^{\mu} = \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{dx^{\mu}}{ds}$$

$$\downarrow \quad g = 1, \quad \Gamma_{\alpha\beta}^{\mu} = 0, \quad \tilde{v}^{\mu} = \gamma \frac{dx^{\mu}}{dt} = \gamma v^{\mu}, \quad v^{\mu} = \frac{dx^{\mu}}{dt}, \quad \gamma = [1 - v^2 c^{-2}]^{\frac{1}{2}}, \quad \tilde{\sigma} = \gamma \frac{d_i a}{dt}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x^{\kappa}} (a\tilde{v}^{\kappa}) &= \tilde{\sigma} \\ (a\tilde{v}^{\kappa})_{,\kappa} &= \tilde{\sigma} \end{aligned}$$

Relatywistyczne czterowymiarowe równanie bilansu wielkości skalarnej w inercyjnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego

$$\downarrow \quad \gamma = 1, \quad \tilde{v}^{\mu} = v^{\mu} = \frac{dx^{\mu}}{dt}, \quad \tilde{\sigma} = \sigma = \frac{d_i a}{dt}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x^{\kappa}} (a v^{\kappa}) &= \sigma \\ (a v^{\kappa})_{,\kappa} &= \sigma \\ \sum_{\alpha=1}^3 \frac{\partial}{\partial x^{\alpha}} (a v^{\alpha}) + \frac{\partial}{\partial x^4} (a v^4) &= \sigma \end{aligned}$$

Nierelatywistyczne czterowymiarowe równanie bilansu wielkości skalarnej w inercyjnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego

$$\downarrow \quad x^4 = ict, \quad v^4 = ic, \quad J^{\alpha} = a v^{\alpha}, \quad (\alpha = 1, 2, 3)$$

$$\sum_{\alpha=1}^3 \frac{\partial J^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} + \frac{\partial a}{\partial t} = \sigma$$

Nierelatywistyczne trójwymiarowe równanie bilansu wielkości skalarnej w inercyjnym układzie ortonormalnym

$$\downarrow \quad \text{div} \mathbf{J} = \sum_{\alpha=1}^3 \frac{\partial J^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}}, \quad \mathbf{J} = \sum_{\alpha=1}^3 J^{\alpha} \mathbf{e}_{\alpha}$$

$$\frac{\partial a}{\partial t} = \sigma - \text{div} \mathbf{J}$$

4 RÓWNANIA RUCHU CZĄSTKI W OGÓLNEJ TEORII WZGLĘDNOŚCI

Niech $x^\mu = x^\mu(s)$ będzie parametrycznym równaniem opisującym ruch cząstki w czterowymiarowej fizycznej czasoprzestrzeni Riemanna. Poniżej przypomnimy definicje prędkości i przyspieszenia cząstki.

- **Czterowymiarowa prędkość**

$$\tilde{v}^\alpha \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{dx^\alpha}{ds} = ic \frac{dx^\alpha}{ds}, \quad ds^2 < 0, \quad g_{\mu\nu} \geq 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

- **Czterowymiarowe przyspieszenie**

$$\tilde{a}_{\text{force}}^\alpha = (\text{sgn } ds^2) c^2 \left(\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} \right) = -c^2 \left(\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} \right), \quad ds^2 < 0, \quad g_{\mu\nu} \geq 0$$

TWIERDZENIE

Swobodna cząstka porusza się po geodezyjnej wtedy i tylko wtedy, gdy czterowektor jej przyspieszenia $\tilde{a}_{\text{force}}^\alpha$ jest równy zeru.

DOWÓD

Zauważmy, że równanie geodetyki ma postać $\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} = 0$.

- **Czterowymiarowe równania ruchu cząstki próbnej**

Składowe przyspieszenia cząstki próbnej o masie m w danym punkcie

1. zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub
2. płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego względem układu nieinercjalnego

opisywane są równaniami

$$\frac{\tilde{F}^\alpha}{m} = \tilde{a}_{\text{force}}^\alpha \stackrel{\text{df}}{=} (\text{sgn } ds^2) c^2 \left(\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} \right), \quad ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu < 0, \quad g_{\mu\nu} \geq 0$$

\tilde{F}^α = składowe siły wypadkowej, z pominięciem sił „grawitacyjnych” i „bezwładnościowych”

$g_{\mu\nu}$ = tensor metryczny zakrzywionej czasoprzestrzeni (składowe tego tensora są rozwiązaniami równań pola) lub tensor metryczny nieinercjalnego układu odniesienia w płaskiej przestrzeni Minkowskiego

Postulowane równania ruchu cząstki próbnej o masie m

$$\frac{\tilde{F}^\alpha}{m} = \left(\text{sgn } ds^2 \right) c^2 \left(\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} \right)$$

posiadają interpretację podaną poniżej.

$$\tilde{a}_{\text{grav \& iner}}^\alpha = - \left(\text{sgn } ds^2 \right) c^2 \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds}$$

Suma składowych (odpowiadających wskaźnikowi α) przyspieszeń grawitacyjnego i bezwładnościowego cząstki

$$\tilde{a}_{\text{total}}^\alpha = \tilde{a}^\alpha = \left(\text{sgn } ds^2 \right) c^2 \frac{d^2 x^\alpha}{ds^2}$$

Składowa (odpowiadająca wskaźnikowi α) całkowitego przyspieszenia cząstki

$$\tilde{a}_{\text{force}}^\alpha = \left(\text{sgn } ds^2 \right) c^2 \left(\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} \right)$$

$$\tilde{a}_{\text{force}}^\alpha = \tilde{a}_{\text{total}}^\alpha - \tilde{a}_{\text{grav \& iner}}^\alpha$$

Składowa (odpowiadająca wskaźnikowi α) przyspieszenia związanego z działaniem siły wypadkowej na cząstkę

W przypadku metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych, czyli metryki typu

$$ds^2 = g_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta + g_{44} dx^4 dx^4, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3),$$

równania ruchu można zapisać również w postaciach:

$$\frac{\tilde{F}^\kappa}{m} = \gamma_G \frac{\sqrt{\text{sgn } ds^2}}{\sqrt{-g_{44}}} \frac{d\tilde{v}^\kappa}{dt} + \Gamma_{\mu\nu}^\kappa \tilde{v}^\mu \tilde{v}^\nu, \quad (\kappa, \mu, \nu = 1, 2, 3, 4)$$

$$\frac{\tilde{F}^\kappa}{m} = \gamma_G^2 \frac{\sqrt{\text{sgn } ds^2}}{\sqrt{-g_{44}}} \frac{dv^\kappa}{dt} + \gamma_G v^\kappa \frac{\sqrt{\text{sgn } ds^2}}{\sqrt{-g_{44}}} \frac{d\gamma_G}{dt} + \Gamma_{\mu\nu}^\kappa \gamma_G^2 v^\mu v^\nu, \quad (\kappa, \mu, \nu = 1, 2, 3, 4)$$

$$\frac{\tilde{F}^\kappa}{m} = \gamma_G^2 a^\kappa + \gamma_G v^\kappa \frac{\sqrt{\text{sgn } ds^2}}{\sqrt{-g_{44}}} \frac{d\gamma_G}{dt} + \Gamma_{\mu\nu}^\kappa \gamma_G^2 v^\mu v^\nu, \quad (\kappa, \mu, \nu = 1, 2, 3, 4)$$

Przy czym, wykorzystaliśmy następujące relacje:

$$\tilde{v}^\lambda = \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{dx^\lambda}{ds}, \quad (\lambda = 1, 2, 3, 4)$$

$$ds = c \sqrt{-g_{44}} \sqrt{1 - \frac{g_{\alpha\beta}}{g_{44}} \frac{dx^\alpha}{dt} \frac{dx^\beta}{dt} \frac{1}{c^2}} dt, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

$$\tilde{v}^\lambda = \gamma_G v^\lambda, \quad v^\lambda = \frac{\sqrt{\text{sgn } ds^2}}{\sqrt{-g_{44}}} \frac{dx^\lambda}{dt}, \quad (\lambda = 1, 2, 3, 4), \quad v^4 = \frac{\sqrt{\text{sgn } ds^2}}{\sqrt{-g_{44}}} ic$$

$$\gamma_G = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{g_{\alpha\beta}}{g_{44}} \frac{dx^\alpha}{dt} \frac{dx^\beta}{dt} \frac{1}{c^2}}} = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{v^2}{c^2}}}, \quad v^2 = \frac{g_{\alpha\beta}}{g_{44}} \frac{dx^\alpha}{dt} \frac{dx^\beta}{dt}, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

$$\tilde{a}^\lambda = \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{d\tilde{v}^\lambda}{ds} = \gamma_G \frac{\sqrt{\text{sgn } ds^2}}{\sqrt{-g_{44}}} \frac{d\tilde{v}^\lambda}{dt}, \quad a^\lambda = \frac{\sqrt{\text{sgn } ds^2}}{\sqrt{-g_{44}}} \frac{dv^\lambda}{dt}, \quad (\lambda = 1, 2, 3, 4)$$

• Czterowymiarowe równania ruchu cząstki próbnej [ciąg dalszy]

$$\tilde{F}^\mu = (\text{sgn } ds^2) mc^2 \left(\frac{d^2 x^\mu}{ds^2} + \Gamma_{\alpha\beta}^\mu \frac{dx^\alpha}{ds} \frac{dx^\beta}{ds} \right)$$

Relatywistyczne czterowymiarowe równania ruchu w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym

$$\begin{aligned} \Gamma_{\alpha\beta}^\mu &= 0 \\ \text{sgn } ds^2 &= -1 \end{aligned}$$

$$\tilde{F}^\mu = m(v^4)^2 \frac{d^2 x^\mu}{ds^2}$$

Relatywistyczne czterowymiarowe równania ruchu w inercyjnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego

$$(v^4)^2 \frac{d^2 x^\mu}{ds^2} = \tilde{a}^\mu = v^4 \frac{d\tilde{v}^\mu}{ds}, \quad \tilde{p}^\mu = m\tilde{v}^\mu, \quad \tilde{v}^\mu = \gamma v^\mu, \quad v^\mu = \frac{dx^\mu}{dt}, \quad v^4 = ic$$

$$\tilde{F}^\mu = m\tilde{a}^\mu$$

$$\tilde{F}^\mu = mv^4 \frac{d\tilde{v}^\mu}{ds} = v^4 \frac{d(m\tilde{v}^\mu)}{ds} = v^4 \frac{d\tilde{p}^\mu}{ds}$$

$$ds = v^4 d\tau$$

$$\tilde{F}^\mu = m \frac{d\tilde{v}^\mu}{d\tau} = \frac{d(m\tilde{v}^\mu)}{d\tau} = \frac{d\tilde{p}^\mu}{d\tau}$$

$$d\tau = \gamma^{-1} dt$$

$$\tilde{F}^\mu = m\gamma \frac{d\tilde{v}^\mu}{dt} = \gamma \frac{d(m\tilde{v}^\mu)}{dt} = \gamma \frac{d\tilde{p}^\mu}{dt} = \gamma \frac{d(m\gamma v^\mu)}{dt} = m\gamma \frac{d(\gamma v^\mu)}{dt}$$

• Swobodny ruch cząstki próbnej

W przypadku, gdy $\tilde{F}^\mu = 0$ (tzn. gdy na cząstkę działają jedynie siły „grawitacyjne” i „bezwładnościowe”), równania ruchu redukują się do

$$\frac{d^2 x^\mu}{ds^2} + \Gamma_{\alpha\beta}^\mu \frac{dx^\alpha}{ds} \frac{dx^\beta}{ds} = 0.$$

Wynika z nich, że w zakrzywionej czasoprzestrzeni swobodna cząstka o masie m porusza się po linii geodezyjnej.

Jeżeli ponadto wszystkie $\Gamma_{\alpha\beta}^\mu = 0$, to

$$\tilde{a}^\mu = (v^4)^2 \frac{d^2 x^\mu}{ds^2} = 0 \quad \text{lub} \quad \tilde{v}^\mu = \gamma \frac{dx^\mu}{dt} = \text{const}.$$

Oznacza to, że przy braku sił „grawitacyjnych” i „bezwładnościowych” (inercyjny układ w płaskiej czasoprzestrzeni) lub w przypadku, gdy siły te się równoważą (swobodnie spadający układ w polu grawitacyjnym) swobodna cząstka o masie m porusza się ruchem jednostajnym prostoliniowym lub pozostaje w spoczynku.

5 NIEINERCJALNE UKŁADY ODNIESIENIA

- **Tensor metryczny w nieinercyjnym układzie odniesienia**

Szczególne teoria względności bazowała na niezmienniczości kwadratu przedziału czasoprzestrzennego $\Delta s^2 = g_{\mu\nu} \Delta x^\mu \Delta x^\nu$ względem transformacji Lorentza, przy czym $g_{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu}$ był tensorem metrycznym w ortonormalnym inercyjnym układzie odniesienia w płaskiej czterowymiarowej czasoprzestrzeni Minkowskiego.

Przejście do nieinercyjnego układu odniesienia opisywane jest nieosobliwymi transformacjami współrzędnych

$$x'^\mu = x'^\mu(x^1, x^2, x^3, x^4), \quad x^\mu = x^\mu(x'^1, x'^2, x'^3, x'^4),$$

dlatego też

$$dx^\mu = \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} dx'^\alpha, \quad dx^\nu = \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} dx'^\beta.$$

W nowym układzie współrzędnych

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu = g_{\mu\nu} \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} dx'^\alpha dx'^\beta = ds'^2$$

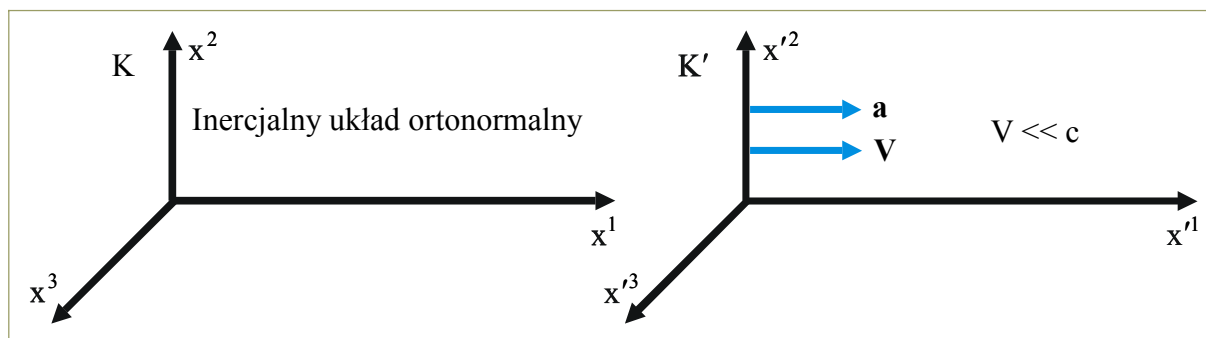
$$\downarrow \quad g'_{\alpha\beta} = g_{\mu\nu} \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} = \text{tensor metryczny w nieinercyjnym układzie odniesienia}$$

$$ds'^2 = g'_{\alpha\beta} dx'^\alpha dx'^\beta.$$

Składowe tensora metrycznego $g'_{\alpha\beta}$ zależą od współrzędnych x'^1, x'^2, x'^3, x'^4 . Wszystkie składowe tensora krzywizny R^{\dots} , odpowiadającego tej metryce, są równe zero.

W obecności realnego pola grawitacyjnego składowe symetrycznego tensora metrycznego zależą od rozkładu gęstości energii. Co najmniej jedna składowa tensora krzywizny R^{\dots} jest wtedy różna od zera. W takim przypadku tensora metrycznego nie można sprowadzić w całej czasoprzestrzeni do postaci $g_{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu}$.

- **Układ ze stałym przyspieszeniem**



W chwili początkowej osie obu układów pokrywały się, układ K' rozpoczął ruch postępowy jednostajnie przyspieszony bez prędkości początkowej z przyspieszeniem \mathbf{a} równoległym do osi $0x^1$. Założymy, że prędkość względna układów K' i K jest dużo mniejsza niż prędkość światła w próżni.

Wiadomo, że w przypadku nierelatywistycznym swobodna cząstka posiada w płaskiej czasoprzestrzeni względem układu nieinercyjnego przyspieszenie skierowane przeciwie do przyspieszenia tego układu.

$$ds^2 = (dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 + (dx^4)^2$$

$$x^1 = x'^1 + \frac{1}{2}at'^2 =$$

$$= x'^1 + \frac{1}{2}ai^{-2}c^{-2}(x'^4)^2$$

$$x^2 = x'^2$$

$$x^3 = x'^3$$

$$x^4 = x'^4$$

$$V \ll c, \quad x^4 = ict, \quad x'^4 = ict', \quad V = at'$$

$$dx^1 = dx'^1 + at'dt' =$$

$$= dx'^1 + ax'^4i^{-2}c^{-2}dx'^4$$

$$dx^2 = dx'^2$$

$$dx^3 = dx'^3$$

$$dx^4 = dx'^4$$

$$ds^2 = (dx'^1)^2 + 2ax'^4i^{-2}c^{-2}dx'^1dx'^4 + (dx'^2)^2 + (dx'^3)^2 + [1 + a^2i^{-4}c^{-4}(x'^4)^2](dx'^4)^2 = ds'^2$$

$$ds^2 = ds'^2 \approx -c^2dt'^2 \approx -c^2dt'^2$$

$$g'_{11} = g'_{22} = g'_{33} = 1$$

$$g'_{14} = g'_{41} = ax'^4i^{-2}c^{-2} = -iVc^{-1}$$

$$g'_{44} = 1 + a^2i^{-4}c^{-4}(x'^4)^2 = 1 - V^2c^{-2}$$

Pozostałe składowe tensora metrycznego $g'_{\mu\nu}$ są równe zeru.

$$g' = g'_{11}g'_{22}g'_{33}g'_{44} - g'_{14}g'_{14}g'_{22}g'_{33} = 1$$

$$g'^{11} = (g')^{-1}g'_{22}g'_{33}g'_{44} = 1 - V^2c^{-2}, \quad g'^{22} = (g')^{-1}g'_{11}g'_{33}g'_{44} = 1 - V^2c^{-2}$$

$$g'^{33} = (g')^{-1}g'_{11}g'_{22}g'_{44} = 1 - V^2c^{-2}, \quad g'^{44} = (g')^{-1}g'_{11}g'_{22}g'_{33} = 1$$

$$g'^{14} = -(g')^{-1}g'_{14}g'_{22}g'_{33} = iVc^{-1}$$

$$\left[\begin{matrix} 44 \\ 1 \end{matrix} \right]' = \frac{\partial g'_{41}}{\partial x'^4} = ai^{-2}c^{-2} = -ac^{-2}$$

$$\left[\begin{matrix} 44 \\ 4 \end{matrix} \right]' = \frac{1}{2} \frac{\partial g'_{44}}{\partial x'^4} = a^2x'^4i^{-4}c^{-4} = ia^2c^{-3}t'$$

$$\Gamma_{44}^1 = g'^{11} \left[\begin{matrix} 44 \\ 1 \end{matrix} \right]' + g'^{14} \left[\begin{matrix} 44 \\ 4 \end{matrix} \right]' = ai^{-2}c^{-2} = -ac^{-2}$$

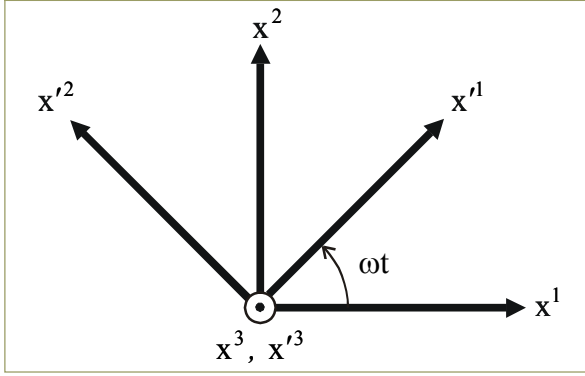
$$\Gamma_{44}^4 = g'^{41} \left[\begin{matrix} 44 \\ 1 \end{matrix} \right]' + g'^{44} \left[\begin{matrix} 44 \\ 4 \end{matrix} \right]' = 0$$

Wszystkie składowe tensora krzywizny $R'^{\alpha}_{\beta\mu\nu}$ odpowiadające metryce $g'_{\mu\nu}$ są równe zeru.

Wykorzystując przedstawione powyżej relacje, można otrzymać równania ruchu w rozpatrywanym układzie nieinercyjnym.

| | | |
|---|--|---|
| $\begin{aligned} \tilde{F}'^1 &= -mc^2 \left(\frac{d^2x'^1}{ds'^2} + \Gamma_{44}^1 \frac{dx'^4}{ds'} \frac{dx'^4}{ds'} \right) \\ \tilde{F}'^2 &= -mc^2 \frac{d^2x'^2}{ds'^2} \\ \tilde{F}'^3 &= -mc^2 \frac{d^2x'^3}{ds'^2} \\ \tilde{F}'^4 &= -mc^2 \frac{d^2x'^4}{ds'^2} \end{aligned}$ | $\begin{aligned} \frac{dx'^4}{ds'} \frac{dx'^4}{ds'} &\approx 1 \\ \frac{d^2x'^4}{ds'^2} &\approx 0 \end{aligned}$ | $\begin{aligned} \tilde{F}'^1 &\approx m \left(\frac{d^2x'^1}{dt'^2} + a \right) \\ \tilde{F}'^2 &\approx m \frac{d^2x'^2}{dt'^2} \\ \tilde{F}'^3 &\approx m \frac{d^2x'^3}{dt'^2} \\ \tilde{F}'^4 &\approx 0 \end{aligned}$ |
|---|--|---|

• Układ obracający się



Układ K' porusza się względem układu K jednostajnym ruchem obrotowym z prędkością kątową ω skierowaną wzdłuż osi OX^3 . W chwili początkowej analogiczne osie obu układów pokrywały się.

$$x'^1 = x^1 \cos \omega t + x^2 \sin \omega t$$

$$x'^2 = -x^1 \sin \omega t + x^2 \cos \omega t$$

$$x'^3 = x^3$$

$$t' = t$$

$$ds^2 = (dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 + (dx^4)^2$$

$$x^1 = x'^1 \cos \omega t' - x'^2 \sin \omega t' = x'^1 \cos(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4) - x'^2 \sin(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$x^2 = x'^1 \sin \omega t' + x'^2 \cos \omega t' = x'^1 \sin(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4) + x'^2 \cos(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$x^3 = x'^3$$

$$x^4 = x'^4$$

$$dx^1 = \frac{\partial x^1}{\partial x'^1} dx'^1 + \frac{\partial x^1}{\partial x'^2} dx'^2 + 0 + \frac{\partial x^1}{\partial x'^4} dx'^4$$

$$dx^2 = \frac{\partial x^2}{\partial x'^1} dx'^1 + \frac{\partial x^2}{\partial x'^2} dx'^2 + 0 + \frac{\partial x^2}{\partial x'^4} dx'^4$$

$$dx^3 = dx'^3$$

$$dx^4 = dx'^4$$

$$\frac{\partial x^1}{\partial x'^1} = \cos(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4), \quad \frac{\partial x^1}{\partial x'^2} = -\sin(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$\frac{\partial x^1}{\partial x'^4} = -i^{-1}c^{-1}\omega x'^1 \sin(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4) - i^{-1}c^{-1}\omega x'^2 \cos(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$\frac{\partial x^2}{\partial x'^1} = \sin(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4), \quad \frac{\partial x^2}{\partial x'^2} = \cos(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$\frac{\partial x^2}{\partial x'^4} = i^{-1}c^{-1}\omega x'^1 \cos(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4) - i^{-1}c^{-1}\omega x'^2 \sin(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$ds^2 = (dx'^1)^2 - i^{-1}c^{-1}\omega x'^2 dx'^1 dx'^4 + (dx'^2)^2 + i^{-1}c^{-1}\omega x'^1 dx'^2 dx'^4 + (dx'^3)^2 - i^{-1}c^{-1}\omega x'^2 dx'^4 dx'^1 + i^{-1}c^{-1}\omega x'^1 dx'^4 dx'^2 + \left[1 + (i^{-1}c^{-1}\omega x'^1)^2 + (i^{-1}c^{-1}\omega x'^2)^2\right] (dx'^4)^2 = (ds')^2$$

A oto niezerowe składowe kowariantne tensora metrycznego i jego wyznacznik.

$$g'_{11} = g'_{22} = g'_{33} = 1$$

$$g'_{14} = g'_{41} = -i^{-1}c^{-1}\omega x'^2$$

$$g'_{24} = g'_{42} = i^{-1}c^{-1}\omega x'^1$$

$$g'_{44} = 1 - \omega^2 c^{-2} \left[(x'^1)^2 + (x'^2)^2 \right]$$

$$g' = g'_{11} g'_{22} g'_{33} g'_{44} - g'_{11} g'_{24} g'_{24} g'_{33} - g'_{14} g'_{14} g'_{22} g'_{33} = 1$$

W dalszych rachunkach potrzebne będą nam następujące kontrawariantne składowe tensora metrycznego oraz symbole Christoffela pierwszego i drugiego rodzaju.

$$g'^{11} = g'^{-1} (g'_{22} g'_{33} g'_{44} - g'_{24} g'_{24} g'_{33}) = 1 - c^{-2} \omega^2 (x'^2)^2$$

$$g'^{22} = g'^{-1} (g'_{11} g'_{33} g'_{44} - g'_{14} g'_{14} g'_{33}) = 1 - c^{-2} \omega^2 (x'^1)^2$$

$$g'^{44} = g'^{-1} g'_{11} g'_{22} g'_{33} = 1$$

$$g'^{14} = g'^{41} = -g'^{-1} g'_{14} g'_{22} g'_{33} = i^{-1} c^{-1} \omega x'^2$$

$$g'^{24} = g'^{42} = -g'^{-1} g'_{11} g'_{24} g'_{33} = -i^{-1} c^{-1} \omega x'^1$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 44 \\ 1 \end{smallmatrix} \right]' = c^{-2} \omega^2 x'^1, \quad \left[\begin{smallmatrix} 44 \\ 2 \end{smallmatrix} \right]' = c^{-2} \omega^2 x'^2, \quad \left[\begin{smallmatrix} 12 \\ 4 \end{smallmatrix} \right]' = 0, \quad \left[\begin{smallmatrix} 14 \\ 2 \end{smallmatrix} \right]' = i^{-1} c^{-1} \omega, \quad \left[\begin{smallmatrix} 14 \\ 4 \end{smallmatrix} \right]' = -c^{-2} \omega^2 x'^1$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 24 \\ 1 \end{smallmatrix} \right]' = -i^{-1} c^{-1} \omega, \quad \left[\begin{smallmatrix} 24 \\ 4 \end{smallmatrix} \right]' = -c^{-2} \omega^2 x'^2, \quad \left[\begin{smallmatrix} 44 \\ 4 \end{smallmatrix} \right]' = 0$$

$$\Gamma_{12}^1 = 0, \quad \Gamma_{14}^1 = -i^{-1} c^{-3} \omega^3 x'^1 x'^2, \quad \Gamma_{24}^1 = -i^{-1} c^{-1} \omega, \quad \Gamma_{44}^1 = c^{-2} \omega^2 x'^1 - c^{-4} \omega^4 x'^1 (x'^2)^2$$

$$\Gamma_{12}^2 = 0, \quad \Gamma_{14}^2 = i^{-1} c^{-1} \omega, \quad \Gamma_{24}^2 = i^{-1} c^{-3} \omega^3 x'^1 x'^2, \quad \Gamma_{44}^2 = c^{-2} \omega^2 x'^2 - c^{-4} \omega^4 (x'^1)^2 x'^2$$

I już jesteśmy gotowi by zaproponować równania ruchu w obracającym się układzie.

$$\tilde{F}'^1 = m i^2 c^2 \left(\frac{d^2 x'^1}{ds'^2} + 2\Gamma_{14}^1 \frac{dx'^1}{ds'} \frac{dx'^4}{ds'} + 2\Gamma_{24}^1 \frac{dx'^2}{ds'} \frac{dx'^4}{ds'} + \Gamma_{44}^1 \frac{dx'^4}{ds'} \frac{dx'^4}{ds'} \right)$$

$$\tilde{F}'^2 = m i^2 c^2 \left(\frac{d^2 x'^2}{ds'^2} + 2\Gamma_{14}^2 \frac{dx'^1}{ds'} \frac{dx'^4}{ds'} + 2\Gamma_{24}^2 \frac{dx'^2}{ds'} \frac{dx'^4}{ds'} + \Gamma_{44}^2 \frac{dx'^4}{ds'} \frac{dx'^4}{ds'} \right)$$

$$\tilde{F}'^3 = m i^2 c^2 \frac{d^2 x'^3}{ds'^2}$$

$$\tilde{F}'^4 = m i^2 c^2 \frac{d^2 x'^4}{ds'^2}$$

$$\begin{aligned} & \downarrow \\ & x'^4 = ict' \\ & ds'^2 \approx i^2 c^2 dt'^2 = -c^2 dt'^2 \\ & \frac{d^2 x'^4}{ds'^2} = \frac{ic}{i^2 c^2} \frac{d^2 t'}{dt'^2} = 0, \quad \text{bo} \quad \frac{d^2 t'}{dt'^2} = 0 \end{aligned}$$

$$\tilde{F}'^1 = m \left(\frac{d^2 x'^1}{dt'^2} - 2c^{-2} \omega^3 x'^1 x'^2 \frac{dx'^1}{dt'} + c^{-2} \omega^4 x'^1 (x'^2)^2 - 2\omega \frac{dx'^2}{dt'} - \omega^2 x'^1 \right)$$

$$\tilde{F}'^2 = m \left(\frac{d^2 x'^2}{dt'^2} + 2c^{-2} \omega^3 x'^1 x'^2 \frac{dx'^2}{dt'} + c^{-2} \omega^4 (x'^1)^2 x'^2 + 2\omega \frac{dx'^1}{dt'} - \omega^2 x'^2 \right)$$

$$\tilde{F}'^3 = m \frac{d^2 x'^3}{dt'^2}$$

$$\tilde{F}'^4 \approx 0$$

$$-\frac{d\mathbf{r}'}{dt} \times \boldsymbol{\omega} = -\frac{dx'^2}{dt} \omega^3 \mathbf{e}_1 + \frac{dx'^1}{dt} \omega^3 \mathbf{e}_2$$

$$\mathbf{F}' \approx m \left(\frac{d^2 \mathbf{r}'}{dt'^2} - 2 \frac{d\mathbf{r}'}{dt} \times \boldsymbol{\omega} - \omega^2 \mathbf{r}' \right)$$

Równanie ruchu w postaci trójwymiarowej w układzie obracającym się ze stałą prędkością kątową $\boldsymbol{\omega}$. Zaniebane zostały człony małe w stosunku do c^2 .

• Układ drgający

Układ K' porusza się względem układu K ruchem drgającym harmonicznym prostym.

$$ds^2 = (dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 + (dx^4)^2$$

$$x^1 = x'^1 + A \sin \omega t' =$$

$$= x'^1 + A \sin(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$x^2 = x'^2$$

$$x^3 = x'^3$$

$$x^4 = x'^4$$

$$V \ll c, \quad x^4 = ict, \quad x'^4 = ict', \quad V = at = at'$$

$$dx^1 = dx'^1 + A\omega \cos \omega t' \cdot dt' =$$

$$= dx'^1 + i^{-1}c^{-1}A\omega \cos(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4) \cdot dx'^4$$

$$dx^2 = dx'^2$$

$$dx^3 = dx'^3$$

$$dx^4 = dx'^4$$

$$ds^2 = (dx'^1)^2 + 2i^{-1}c^{-1}A\omega \cos(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4) \cdot dx'^1 dx'^4 + (dx'^2)^2 + (dx'^3)^2 + [1 - c^{-2}A^2\omega^2 \cos^2(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)] \cdot (dx'^4)^2 = ds'^2$$

A oto niezerowe składowe kowariantne tensora metrycznego i jego wyznacznik.

$$g'_{11} = g'_{22} = g'_{33} = 1$$

$$g'_{14} = g'_{41} = i^{-1}c^{-1}A\omega \cos(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$g'_{44} = 1 - c^{-2}A^2\omega^2 \cos^2(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$g' = g'_{11}g'_{22}g'_{33}g'_{44} - g'_{14}g'_{14}g'_{22}g'_{33} = 1$$

W dalszych rachunkach potrzebne będą nam następujące kontrawariantne składowe tensora metrycznego oraz symbole Christoffela pierwszego i drugiego rodzaju.

$$g'^{11} = g'^{-1}g'_{22}g'_{33}g'_{44} = g'_{44} = 1 - c^{-2}A^2\omega^2 \cos^2(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$g'^{22} = g'^{-1}(g'_{11}g'_{33}g'_{44} - g'_{14}g'_{14}g'_{33}) = g'_{44} - g'_{14}g'_{14} = 1$$

$$g'^{33} = g'^{-1}(g'_{11}g'_{22}g'_{44} - g'_{14}g'_{14}g'_{22}) = g'_{44} - g'_{14}g'_{14} = 1$$

$$g'^{44} = g'^{-1}g'_{11}g'_{22}g'_{33} = 1$$

$$g'^{14} = g'^{41} = -g'^{-1}g'_{14}g'_{22}g'_{33} = -g'_{14} = -i^{-1}c^{-1}A\omega \cos(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right]' = \frac{\partial g'_{14}}{\partial x'^4} = c^{-2}A\omega^2 \sin(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 4 & 4 \end{smallmatrix} \right]' = \frac{1}{2} \frac{\partial g'_{44}}{\partial x'^4} = i^{-1}c^{-3}A^2\omega^3 \sin(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4) \cos(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$\Gamma_{44}^{11} = g'^{11} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right]' + g'^{14} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 4 & 4 \end{smallmatrix} \right]' = c^{-2}A\omega^2 \sin(i^{-1}c^{-1}\omega x'^4)$$

$$\Gamma_{44}^{14} = g'^{41} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right]' + g'^{44} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 4 & 4 \end{smallmatrix} \right]' = 0$$

I już jesteśmy gotowi by zaproponować równania ruchu w drgającym układzie.

$$\tilde{F}'^1 = mi^2c^2 \left(\frac{d^2x'^1}{ds'^2} + \Gamma_{44}'^1 \frac{dx'^4}{ds'} \frac{dx'^4}{ds'} \right)$$

$$\tilde{F}'^2 = mi^2c^2 \frac{d^2x'^2}{ds'^2}$$

$$\tilde{F}'^3 = mi^2c^2 \frac{d^2x'^3}{ds'^2}$$

$$\tilde{F}'^4 = mi^2c^2 \frac{d^2x'^4}{ds'^2}$$

$$x'^4 = ict'$$

$$ds'^2 \approx i^2c^2 dt'^2 = -c^2 dt'^2$$

$$\frac{dx'^4}{ds'} \frac{dx'^4}{ds'} \approx 1$$

$$\frac{d^2x'^4}{ds'^2} = \frac{ic}{i^2c^2} \frac{d^2t'}{dt'^2} = 0, \quad \text{bo} \quad \frac{d^2t'}{dt'^2} = 0$$

$a = -A\omega^2 \sin(\omega t')$ = przyspieszenie, jakie posiada układ K' względem układu K

$$\tilde{F}'^1 = m \left[\frac{d^2x'^1}{dt'^2} - A\omega^2 \sin(\omega t') \right] = m \left[\frac{d^2x'^1}{dt'^2} + a \right]$$

$$\tilde{F}'^2 = m \frac{d^2x'^2}{dt'^2}$$

$$\tilde{F}'^3 = m \frac{d^2x'^3}{dt'^2}$$

$$\tilde{F}'^4 \approx 0$$

6 TENSOR PĘDU-ENERGII CIECZY NIELEPKIEJ

- **Relatywistyczne równanie bilansu masy hydrodynamicznej w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego**

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} = \sigma - \text{div} \mathbf{J} \quad \text{lub} \quad \frac{\partial \rho}{\partial t} = \sigma - \sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial J^\beta}{\partial x^\beta} \quad \text{Nierelatywistyczne równanie bilansu masy}$$

ρ = gęstość objętościowa masy

$\sigma = \frac{d_i \rho}{dt}$ = źródło masy

\mathbf{J} = trójwymiarowy strumień masy

$$\mathbf{J} = \sum_{\beta=1}^3 J^\beta \mathbf{e}_\beta = \sum_{\beta=1}^3 \rho v^\beta \mathbf{e}_\beta = \rho \mathbf{v}, \quad \mathbf{v} = \sum_{\beta=1}^3 v^\beta \mathbf{e}_\beta, \quad v^\beta = \frac{dx^\beta}{dt}, \quad J^\beta = \rho v^\beta, \quad (\beta = 1, 2, 3)$$

$$\sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial \rho v^\beta}{\partial x^\beta} + \frac{\partial \rho}{\partial t} - \sigma = 0$$

$$\sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial \rho v^\beta}{\partial x^\beta} + \frac{\partial (ic \rho)}{\partial (ict)} - \sigma = 0$$

$$v^4 = ic, \quad x^4 = ict$$

$$J^\alpha = \rho v^\alpha, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

$$\sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial \rho v^\beta}{\partial x^\beta} + \frac{\partial \rho v^4}{\partial x^4} - \sigma = 0$$

$$\sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial \rho v^\alpha}{\partial x^\alpha} - \sigma = 0 \quad \text{lub} \quad \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial J^\alpha}{\partial x^\alpha} - \sigma = 0$$

$\rho \rightarrow \rho^* = (\rho c^2 + p)$ = spoczynkowa gęstość objętościowa masy hydrodynamicznej

p = ciśnienie

$$\sigma = \frac{d_i \rho}{dt} \rightarrow \tilde{\sigma} = \gamma \frac{d_i \rho^*}{dt}$$

$$v^\alpha \rightarrow \tilde{v}^\alpha = \gamma v^\alpha, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

$$J^\alpha \rightarrow \tilde{J}^\alpha = \rho^* \gamma v^\alpha = \rho^* \tilde{v}^\alpha, \quad \tilde{v}^\alpha = \gamma v^\alpha, \quad v^\alpha = \frac{dx^\alpha}{dt}, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

\tilde{J}^α = składowe czterowektora strumienia masy hydrodynamicznej

$$\gamma = [1 - v^2 c^{-2}]^{\frac{1}{2}}$$

$$\sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial \rho^* \gamma v^\alpha}{\partial x^\alpha} = \tilde{\sigma} \quad \text{lub} \quad \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial \tilde{J}^\alpha}{\partial x^\alpha} = \tilde{\sigma}$$

- **Równania bilansu gęstości objętościowej pędu-energii cieczy nielepkiej w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego**

$$\tilde{\mathbf{f}} = \rho^* \frac{d\tilde{\mathbf{v}}}{d\tau} = \rho^* \gamma \frac{d\tilde{\mathbf{v}}}{dt}$$

Relatywistyczne czterowymiarowe równania ruchu

$\rho^* = \rho c^{-2} + \rho$ = spoczynkowa gęstość objętościowa masy hydrodynamicznej

ρ = spoczynkowa gęstość objętościowa masy

p = ciśnienie

$$d\tau = \gamma^{-1} dt, \quad \gamma = [1 - v^2 c^{-2}]^{\frac{1}{2}}$$

$$\tilde{\mathbf{v}} = (\tilde{v}^1, \tilde{v}^2, \tilde{v}^3, \tilde{v}^4) = (\gamma v^1, \gamma v^2, \gamma v^3, \gamma v^4) = \sum_{\lambda=1}^4 \tilde{v}^\lambda \mathbf{e}_\lambda = \sum_{\lambda=1}^4 \gamma v^\lambda \mathbf{e}_\lambda = \text{czterowektor prędkości}$$

$$\tilde{v}_4 = \gamma i c, \quad v_4 = i c$$

$$\tilde{\mathbf{f}} = (\tilde{f}^1, \tilde{f}^2, \tilde{f}^3, \tilde{f}^4) = \sum_{\lambda=1}^4 \tilde{f}^\lambda \mathbf{e}_\lambda = \text{czterowektor gęstości objętościowej siły}$$

$$\tilde{f}^\alpha = \rho^* \gamma \frac{d\gamma v^\alpha}{dt}, \quad v^\alpha = \frac{dx^\alpha}{dt}, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

$$\frac{d\gamma v^\alpha}{dt} = \sum_{\kappa=1}^4 v^\kappa \frac{\partial \gamma v^\alpha}{\partial x^\kappa}$$

$$\tilde{f}^\alpha = \sum_{\kappa=1}^4 \rho^* \gamma v^\kappa \frac{\partial \gamma v^\alpha}{\partial x^\kappa}$$

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial \rho^* \gamma^2 v^\alpha v^\kappa}{\partial x^\kappa} = \gamma v^\alpha \sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial \rho^* \gamma v^\kappa}{\partial x^\kappa} + \tilde{f}^\alpha$$

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial \rho^* \gamma v^\kappa}{\partial x^\kappa} = 0 \quad \text{Równanie bilansu masy}$$

$$M^{\alpha\kappa} = \rho^* \gamma^2 v^\alpha v^\kappa = \text{tensor gęstości objętościowej pędu-energii}$$

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial \rho^* \gamma^2 v^\alpha v^\kappa}{\partial x^\kappa} = \tilde{f}^\alpha$$

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial M^{\alpha\kappa}}{\partial x^\kappa} = \tilde{f}^\alpha$$

Gęstość objętościowa siły jest dywergencją tensora gęstości objętościowej pędu-energii.

$$\tilde{f}^\alpha = -\frac{\partial \delta^{\alpha\kappa} p}{\partial x^\kappa}, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

$$T^{\alpha\kappa} = \rho^* \gamma^2 v^\alpha v^\kappa + \delta^{\alpha\kappa} p = \text{tensor pędu-energii}$$

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial T^{\alpha\kappa}}{\partial x^\kappa} = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

Równania bilansu gęstości objętościowej pędu-energii cieczy nielepkiej

Trzy pierwsze równania bilansują gęstość pędu, a czwarte – gęstość energii całkowitej.

Dalej wykażemy, że poniższe równania

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial T^{\alpha\kappa}}{\partial x^\kappa} = 0, \quad T^{\alpha\kappa} = \rho^* \gamma^2 v^\alpha v^\kappa + \delta^{\alpha\kappa} p \quad \text{lub} \quad \sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial (\rho^* \gamma^2 v^\alpha v^\kappa)}{\partial x^\kappa} + \sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial \delta^{\alpha\kappa} p}{\partial x^\kappa} = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

są równaniami bilansu gęstości objętościowej pędu i całkowitej energii cieczy nielepkiej.

Trzy pierwsze równania bilansują składowe przestrzenne gęstości objętościowej pędu.

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial (\rho^* \gamma^2 v^\mu v^\kappa)}{\partial x^\kappa} = -\frac{\partial p}{\partial x^\mu}, \quad (\mu = 1, 2, 3)$$

$$x^4 = ict, \quad v^4 = ic, \quad \frac{\partial p}{\partial x^4} = 0$$

$$\frac{\partial (\rho^* \gamma^2 v^\mu)}{\partial t} = -\sum_{\lambda=1}^3 \frac{\partial (\rho^* \gamma^2 v^\mu v^\lambda)}{\partial x^\lambda} - \frac{\partial p}{\partial x^\mu}, \quad (\mu = 1, 2, 3)$$

$$\gamma \frac{\partial (\rho^* \gamma v^\mu)}{\partial t} = \rho^* \gamma v^\mu \frac{\partial \gamma}{\partial t} - \sum_{\lambda=1}^3 \frac{\partial (\rho^* \gamma^2 v^\mu v^\lambda)}{\partial x^\lambda} - \frac{\partial p}{\partial x^\mu}$$

Równania bilansu składowych przestrzennych gęstości objętościowej pędu $\rho^* \gamma v^\mu$

Czwarte równanie bilansuje gęstość objętościową energii.

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial (\rho^* \gamma^2 v^4 v^\kappa)}{\partial x^\kappa} = 0$$

$$x^4 = ict, \quad v^4 = ic$$

$$\frac{\partial (\rho^* \gamma^2 ic)}{\partial t} = -\sum_{\lambda=1}^3 \frac{\partial (\rho^* \gamma^2 ic v^\lambda)}{\partial x^\lambda}$$

$$\gamma \frac{\partial (\rho^* \gamma ic)}{\partial t} = \rho^* \gamma ic \frac{\partial \gamma}{\partial t} - \sum_{\lambda=1}^3 \frac{\partial (\rho^* \gamma^2 ic v^\lambda)}{\partial x^\lambda}$$

Równanie bilansu czwartej składowej gęstości objętościowej pędu $\rho^* \gamma ic$

Kwadrat czwartej składowej gęstości objętościowej pędu opatrzony znakiem minus i podzielony przez podwojoną gęstość jest równy gęstości objętościowej energii całkowitej.

$$-\frac{(\rho^* \gamma ic)^2}{2\rho^*} = \frac{1}{2} \rho^* \gamma^2 c^2 = \varepsilon$$

Dlatego też równanie bilansu czwartej składowej gęstości objętościowej pędu $\rho^* \gamma ic$ może być utożsamiane z równaniem bilansu gęstości objętościowej energii całkowitej ε .

UWAGA

W tomie poświęconym Szczególnej Teorii Względności wykazaliśmy, że energia spoczynkowa, kinetyczna i całkowita cząstki powinny być inaczej zdefiniowane.

Odpowiednie wyrażenia dla gęstości objętościowych tych wielkości $\varepsilon_0, \varepsilon_k, \varepsilon$ podane są poniżej.

$$\varepsilon_0 = \frac{1}{2} \rho^* c^2$$

$$\varepsilon_k = \frac{1}{2} \rho^* \gamma^2 v^2$$

$$\varepsilon = \frac{1}{2} \rho^* \gamma^2 c^2$$

• **Tensor pędu-energii cieczy nielepkiej w dowolnym układzie współrzędnych**

Czterowymiarowy tensor pędu-energii określony w inercyjnym układzie ortonormalnym w czterowymiarowej płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego

$$T^{\mu\nu} = \gamma^2 (pc^{-2} + \rho) v^\mu v^\nu + \delta^{\mu\nu} p = (pc^{-2} + \rho) \tilde{v}^\mu \tilde{v}^\nu + \delta^{\mu\nu} p$$

przedstawimy w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym, czyli w postaci niezależnej od wyboru układu odniesienia.

Postać kontrawariantna tensora pędu-energii

$$T^{\mu\nu} = (pc^{-2} + \rho) \tilde{v}^\mu \tilde{v}^\nu + g^{\mu\nu} p$$

Postać kowariantna tensora pędu-energii

$$g_{\mu\alpha} g_{\beta\nu} T^{\mu\nu} = (pc^{-2} + \rho) g_{\mu\alpha} g_{\beta\nu} \tilde{v}^\mu \tilde{v}^\nu + g_{\mu\alpha} g_{\beta\nu} g^{\mu\nu} p$$

$$\begin{aligned} g_{\mu\alpha} g_{\beta\nu} T^{\mu\nu} &= T_{\alpha\beta} \\ g_{\mu\alpha} \tilde{v}^\mu &= \tilde{v}_\alpha \\ g_{\beta\nu} \tilde{v}^\nu &= \tilde{v}_\beta \\ g_{\mu\alpha} g_{\beta\nu} g^{\mu\nu} &= g_{\alpha\beta} \end{aligned}$$

$$T_{\alpha\beta} = (pc^{-2} + \rho) \tilde{v}_\alpha \tilde{v}_\beta + g_{\alpha\beta} p$$

Postać mieszana tensora pędu-energii

$$g_{\sigma\nu} T^{\mu\nu} = (pc^{-2} + \rho) g_{\sigma\nu} \tilde{v}^\mu \tilde{v}^\nu + g_{\sigma\nu} g^{\mu\nu} p$$

$$\begin{aligned} g_{\sigma\nu} T^{\mu\nu} &= T_\sigma^\mu \\ g_{\sigma\nu} \tilde{v}^\nu &= \tilde{v}_\sigma \\ g_{\sigma\nu} g^{\mu\nu} &= g_\sigma^\mu \end{aligned}$$

$$T_\sigma^\mu = (pc^{-2} + \rho) \tilde{v}^\mu \tilde{v}_\sigma + g_\sigma^\mu p$$

Wykorzystanie czterowymiarowego tensora pędu-energii w czterowymiarowej teorii grawitacji jest możliwe w przypadku cieczy nielepkiej, gdy

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial (pc^{-2} + \rho) \tilde{v}^\kappa}{\partial x^\kappa} = 0, \quad \tilde{f}^\alpha = -\frac{\partial g^{\alpha\kappa} p}{\partial x^\kappa}, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4),$$

gdyż tylko wtedy

$$\sum_{\nu=1}^4 T_{;\nu}^{\mu\nu} = 0, \quad \sum_{\beta=1}^4 T_{\alpha\beta;\beta} = 0, \quad \sum_{\mu=1}^4 T_{\sigma;\mu}^\mu = 0, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4).$$

7 TENSOR PĘDU-ENERGII PYŁU BEZCIŚNIENIOWEGO

- **Pył beczśnieniowy**

Pyłem beczśnieniowym nazywamy zbiór nie oddziałujących wzajemnie cząstek spoczywających względem siebie. Dla prostoty będziemy rozpatrywali tylko pyły składające się z cząstek o identycznych masach.

- **Równanie bilansu masy pyłu beczśnieniowego w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego**

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} = \sigma - \operatorname{div} \mathbf{J} \quad \text{lub} \quad \frac{\partial \rho}{\partial t} = \sigma - \sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial J^\beta}{\partial x^\beta} \quad \text{Nierelatywistyczne równanie bilansu masy}$$

ρ = spoczynkowa gęstość objętościowa masy

σ = źródło masy = człon źródłowy

\mathbf{J} = trójwymiarowy strumień masy

$$\mathbf{J} = \sum_{\beta=1}^3 J^\beta \mathbf{e}_\beta = \sum_{\beta=1}^3 \rho v^\beta \mathbf{e}_\beta = \rho \mathbf{v}, \quad \mathbf{v} = \sum_{\beta=1}^3 v^\beta \mathbf{e}_\beta, \quad v^\beta = \frac{dx^\beta}{dt}, \quad J^\beta = \rho v^\beta$$

$$\sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial(\rho v^\beta)}{\partial x^\beta} + \frac{\partial \rho}{\partial t} - \sigma = 0$$

$$\sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial(\rho v^\beta)}{\partial x^\beta} + \frac{\partial(\operatorname{ic} \rho)}{\partial(\operatorname{ict})} - \sigma = 0$$

$$v^4 = \operatorname{ic}, \quad x^4 = \operatorname{ict}, \quad J^\alpha = \rho v^\alpha, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

$$\sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial(\rho v^\beta)}{\partial x^\beta} + \frac{\partial(\rho v^4)}{\partial x^4} - \sigma = 0$$

$$\sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial(\rho v^\alpha)}{\partial x^\alpha} - \sigma = 0 \quad \text{lub} \quad \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial J^\alpha}{\partial x^\alpha} - \sigma = 0$$

Nierelatywistyczne czterowymiarowe równanie bilansu masy

ρ = spoczynkowa gęstość objętościowa masy pyłu

$$\gamma = [1 - v^2 c^{-2}]^{-\frac{1}{2}}$$

$$\sigma = 0$$

$$J^\alpha \rightarrow \tilde{J}^\alpha = \gamma \rho v^\alpha = \rho \tilde{v}^\alpha, \quad \tilde{v}^\alpha = \gamma v^\alpha, \quad v^\alpha = \frac{dx^\alpha}{dt}, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

\tilde{J}^α = składowe czterowektora strumienia masy

$$\sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial}{\partial x^\alpha} (\gamma \rho v^\alpha) = 0 \quad \text{lub} \quad \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial \tilde{J}^\alpha}{\partial x^\alpha} = 0$$

Relatywistyczne równanie bilansu masy

- Równania bilansu gęstości objętościowej pędu-energii pyłu bezciśnieniowego w inercyjnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego

$$\tilde{\mathbf{f}} = \rho \frac{d\tilde{\mathbf{v}}}{d\tau} = \rho \gamma \frac{d\tilde{\mathbf{v}}}{dt}$$

Relatywistyczne czterowymiarowe równania ruchu

ρ = spoczynkowa gęstość objętościowa masy pyłu

$$d\tau = \gamma^{-1} dt$$

$$\gamma = [1 - v^2 c^{-2}]^{-\frac{1}{2}}$$

$$\tilde{\mathbf{v}} = (\tilde{v}^1, \tilde{v}^2, \tilde{v}^3, \tilde{v}^4) = (\gamma v^1, \gamma v^2, \gamma v^3, \gamma v^4) = \sum_{\lambda=1}^4 \tilde{v}^\lambda \mathbf{e}_\lambda = \sum_{\lambda=1}^4 \gamma v^\lambda \mathbf{e}_\lambda$$

$\tilde{\mathbf{v}}$ = czterowektor prędkości cząstki pyłu

$$\tilde{v}^4 = \gamma ic, \quad v^4 = ic, \quad x^4 = ict$$

$$v^\alpha = \frac{dx^\alpha}{dt}, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

$$\tilde{\mathbf{f}} = (\tilde{f}^1, \tilde{f}^2, \tilde{f}^3, \tilde{f}^4) = \sum_{\lambda=1}^4 \tilde{f}^\lambda \mathbf{e}_\lambda$$

$\tilde{\mathbf{f}}$ = czterowektor gęstości objętościowej siły

$$\tilde{f}^\alpha = \rho \gamma \frac{d\gamma v^\alpha}{dt}, \quad v^\alpha = \frac{dx^\alpha}{dt}, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

$$\downarrow \quad \frac{d\gamma v^\alpha}{dt} = \sum_{\kappa=1}^4 v^\kappa \frac{\partial \gamma v^\alpha}{\partial x^\kappa}$$

$$\tilde{f}^\alpha = \sum_{\kappa=1}^4 \rho \gamma v^\kappa \frac{\partial \gamma v^\alpha}{\partial x^\kappa}$$

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial \rho \gamma^2 v^\alpha v^\kappa}{\partial x^\kappa} = \gamma v^\alpha \sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial \rho \gamma v^\kappa}{\partial x^\kappa} + \tilde{f}^\alpha$$

$$\downarrow \quad \sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial \rho \gamma v^\kappa}{\partial x^\kappa} = 0 \quad \text{Równanie bilansu masy}$$

$$\downarrow \quad T^{\alpha\kappa} = \gamma^2 \rho v^\alpha v^\kappa = \rho \tilde{v}^\alpha \tilde{v}^\kappa = \text{tensor gęstości objętościowej pędu-energii}$$

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial \rho \gamma^2 v^\alpha v^\kappa}{\partial x^\kappa} = \tilde{f}^\alpha$$

Gęstość objętościowa siły jest dywergencją tensora gęstości objętościowej pędu-energii.

$$\downarrow \quad \tilde{f}^\alpha = 0$$

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial T^{\alpha\kappa}}{\partial x^\kappa} = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

Równania bilansu gęstości objętościowej pędu-energii

Trzy pierwsze równania bilansują gęstość pędu, a czwarte – gęstość energii.

• **Tensor pędu-energii pyłu beczśnieniowego w dowolnym układzie współrzędnych**

Czterowymiarowy tensor pędu-energii pyłu beczśnieniowego określony w inercyjnym układzie ortonormalnym w czterowymiarowej płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego posiada identyczną postać w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym, jeżeli

$$\tilde{v}^\mu = \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{dx^\mu}{ds} .$$

Postać kontrawariantna tensora pędu-energii pyłu beczśnieniowego

$$T^{\mu\nu} = \rho \tilde{v}^\mu \tilde{v}^\nu$$

Postać kowariantna tensora pędu-energii pyłu beczśnieniowego

$$g_{\mu\alpha} g_{\beta\nu} T^{\mu\nu} = \rho g_{\mu\alpha} g_{\beta\nu} \tilde{v}^\mu \tilde{v}^\nu$$

$$g_{\mu\alpha} g_{\beta\nu} T^{\mu\nu} = T_{\alpha\beta}$$

$$g_{\mu\alpha} \tilde{v}^\mu = \tilde{v}_\alpha$$

$$g_{\beta\nu} \tilde{v}^\nu = \tilde{v}_\beta$$

$$T_{\alpha\beta} = \rho \tilde{v}_\alpha \tilde{v}_\beta$$

Postać mieszana tensora pędu-energii pyłu beczśnieniowego

$$g_{\sigma\nu} T^{\mu\nu} = \rho g_{\sigma\nu} \tilde{v}^\mu \tilde{v}^\nu$$

$$g_{\sigma\nu} T^{\mu\nu} = T_\sigma^\mu$$

$$g_{\sigma\nu} \tilde{v}^\nu = \tilde{v}_\sigma$$

$$T_\sigma^\mu = \rho \tilde{v}^\mu \tilde{v}_\sigma$$

Ślad tensora T:

$$T_\mu^\mu = \rho \tilde{v}^\mu \tilde{v}_\mu$$

$$\tilde{v}^\mu \tilde{v}_\mu = ic \frac{dx^\mu}{ds} ic \frac{dx_\mu}{ds} = -ic^2 \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx_\mu}{ds} = -ic^2 g_\nu^\mu \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx_\nu}{ds} = -c^2$$

$$T_\mu^\mu = -\rho c^2$$

Wykorzystanie czterowymiarowego tensora pędu-energii w czterowymiarowej teorii grawitacji jest możliwe w przypadku pyłu beczśnieniowego, gdy

$$\sum_{\kappa=1}^4 \frac{\partial \rho \tilde{v}^\kappa}{\partial x^\kappa} = 0, \quad \tilde{f}^\alpha = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4), \quad \text{gdyż tylko wtedy}$$

$$\sum_{\nu=1}^4 T_{;\nu}^{\mu\nu} = 0, \quad \sum_{\beta=1}^4 T_{\alpha\beta;\beta} = 0, \quad \sum_{\mu=1}^4 T_{\sigma;\mu}^\mu = 0, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4).$$

8 RÓWNANIA MAXWELLA W OGÓLNEJ TEORII WZGLĘDNOŚCI

- **Czterowektor gęstości prądu**

$$\tilde{J}^\mu \stackrel{\text{df}}{=} \rho \tilde{v}^\mu \quad ds^2 = g_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta < 0$$

$$\tilde{v}^\mu \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{dx^\mu}{ds}$$

$$\Gamma_{\alpha\beta}^\mu = 0, \quad g_{\alpha\beta} = \delta_{\alpha\beta}$$

$$ds^2 = \delta_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta < 0$$

$$ds = icd\tau = icy^{-1}dt$$

$$\tilde{J}^\mu = \rho \tilde{v}^\mu = \rho \frac{dx^\mu}{d\tau} = \rho \gamma \frac{dx^\mu}{dt}$$

Relatywistyczne czterowymiarowe równanie definicyjne gęstości prądu w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym

ρ = spoczynkowa gęstość objętościowa ładunku

Relatywistyczne czterowymiarowe równanie definicyjne gęstości prądu w inercyjnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego

- **Tensor pola elektromagnetycznego**

$$F_{\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} c(\Phi_{\nu;\mu} - \Phi_{\mu;\nu})$$

$$\Phi_{\nu;\mu} = \frac{\partial \Phi_\nu}{\partial x^\mu} - \Gamma_{\nu\mu}^\alpha \Phi_\alpha$$

$$\Phi_{\mu;\nu} = \frac{\partial \Phi_\mu}{\partial x^\nu} - \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \Phi_\alpha$$

$$\Gamma_{\nu\mu}^\alpha = \Gamma_{\mu\nu}^\alpha$$

$$F_{\mu\nu} = c \left(\frac{\partial \Phi_\nu}{\partial x^\mu} - \frac{\partial \Phi_\mu}{\partial x^\nu} \right) = c(\Phi_{\nu;\mu} - \Phi_{\mu;\nu})$$

Relatywistyczne czterowymiarowe równanie definicyjne tensora pola elektromagnetycznego w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym

Relatywistyczne czterowymiarowe równanie definicyjne tensora pola elektromagnetycznego w inercyjnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego

Ze składowych tensora $F_{\mu\nu}$ można skonstruować tensor $E_{\alpha\beta}$, wykorzystując odwzorowanie

$$F_{12} = -F_{21} \longrightarrow E_{34} = -E_{43}$$

$$F_{13} = -F_{31} \longrightarrow -E_{24} = E_{42}$$

$$F_{14} = -F_{41} \longrightarrow E_{23} = -E_{32}$$

$$F_{23} = -F_{32} \longrightarrow E_{14} = -E_{41}$$

$$F_{24} = -F_{42} \longrightarrow -E_{13} = E_{31}$$

$$F_{34} = -F_{43} \longrightarrow E_{12} = -E_{21}$$

lub relację $E_{\alpha\beta} = \frac{1}{2} e^{\alpha\beta\mu\nu} F_{\mu\nu}$

• **Jednorodne równania Maxwella**

$$\begin{aligned} \text{rot}\mathbf{E} &= -\frac{\partial\mathbf{B}}{\partial t} \\ \text{div}\mathbf{B} &= 0 \end{aligned}$$

Jednorodne równania Maxwella w postaci trójwymiarowej w inercyjnym układzie ortonormalnym

$$\mathbf{E} = \sum_{\alpha=1}^3 E^\alpha \mathbf{e}_\alpha, \quad \mathbf{B} = \sum_{\alpha=1}^3 B^\alpha \mathbf{e}_\alpha$$

$$\sum_{v=1}^4 \frac{\partial E^{\mu v}}{\partial x^v} = 0 \quad \text{lub} \quad E_{,v}^{\mu v} = 0$$

Jednorodne równania Maxwella w postaci tensorowej w inercyjnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego

$$E^{\mu\nu} = \begin{bmatrix} 0 & iE^3 & iE^2 & -cB^1 \\ -iE^3 & 0 & -iE^1 & -cB^2 \\ iE^2 & iE^1 & 0 & -cB^3 \\ cB^1 & cB^2 & cB^3 & 0 \end{bmatrix}, \quad E^{\mu\nu} = -E^{\nu\mu}$$

$$E_{,v}^{\mu v} = 0$$

Jednorodne równania Maxwella w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercyjnym

$$\frac{1}{\sqrt{g}} \cdot \frac{\partial(\sqrt{g}E^{\mu\nu})}{\partial x^v} = 0$$

$$\frac{\partial(\sqrt{g}E^{\mu\nu})}{\partial x^v} = 0$$

$$\downarrow \quad \bar{E}^{\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{g}E^{\mu\nu}$$

$$\frac{\partial \bar{E}^{\mu\nu}}{\partial x^v} = 0 \quad \text{lub} \quad \bar{E}_{,v}^{\mu\nu} = 0$$

Ze składowych tensora $E^{\mu\nu}$ można skonstruować tensor $F^{\alpha\beta}$, wykorzystując odwzorowanie

$$\begin{aligned} E^{12} = -E^{21} &\longrightarrow -F^{34} = F^{43} \\ E^{13} = -E^{31} &\longrightarrow -F^{24} = F^{42} \\ E^{14} = -E^{41} &\longrightarrow -F^{23} = F^{32} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} E^{23} = -E^{32} &\longrightarrow F^{14} = -F^{41} \\ E^{24} = -E^{42} &\longrightarrow F^{13} = -F^{31} \\ E^{34} = -E^{43} &\longrightarrow -F^{12} = F^{21} \end{aligned}$$

lub relację

$$F^{\alpha\beta} = \frac{1}{2} \epsilon_{\alpha\beta\mu\nu} E^{\mu\nu},$$

$$F^{\alpha\beta} = \begin{bmatrix} 0 & cB^3 & -cB^2 & -iE^1 \\ -cB^3 & 0 & cB^1 & -iE^2 \\ cB^2 & -cB^1 & 0 & -iE^3 \\ iE^1 & iE^2 & iE^3 & 0 \end{bmatrix}, \quad F^{\alpha\beta} = -F^{\beta\alpha}$$

• Niejednorodne równania Maxwella

$$\begin{aligned} \operatorname{rot}\mathbf{H} &= \mathbf{j} + \frac{\partial\mathbf{D}}{\partial t} \\ \operatorname{div}\mathbf{D} &= \rho \end{aligned}$$

Niejednorodne równania Maxwella w postaci trójwymiarowej w inercjalnym układzie ortonormalnym

$$\mathbf{H} = \sum_{\alpha=1}^3 H^\alpha \mathbf{e}_\alpha, \quad \mathbf{D} = \sum_{\alpha=1}^3 D^\alpha \mathbf{e}_\alpha, \quad \mathbf{j} = \sum_{\alpha=1}^3 j^\alpha \mathbf{e}_\alpha$$

$$\sum_{v=1}^4 \frac{\partial H^{\mu v}}{\partial x^v} = J^\mu \quad \text{lub} \quad H^{\mu v}_{,v} = J^\mu$$

Niejednorodne równania Maxwella w postaci tensorowej w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego

$$J^1 = j^1, \quad J^2 = j^2, \quad J^3 = j^3, \quad J^4 = ic\rho$$

$$H^{\mu\nu} = \begin{bmatrix} 0 & H^3 & -H^2 & -icD^1 \\ -H^3 & 0 & H^1 & -icD^2 \\ H^2 & -H^1 & 0 & -icD^3 \\ icD^1 & icD^2 & icD^3 & 0 \end{bmatrix}, \quad H^{\mu\nu} = -H^{\nu\mu}$$

$$H^{\mu\nu}_{,v} = J^\mu$$

Niejednorodne równania Maxwella w zakrzywionej czasoprzestrzeni Riemanna lub płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego w układzie nieinercjalnym

$$\begin{aligned} \frac{1}{\sqrt{g}} \cdot \frac{\partial(\sqrt{g}H^{\mu\nu})}{\partial x^v} &= J^\mu \\ \frac{\partial(\sqrt{g}H^{\mu\nu})}{\partial x^v} &= \sqrt{g}J^\mu \end{aligned}$$

$$\downarrow \quad \bar{H}^{\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{g}H^{\mu\nu}, \quad \bar{J}^\mu \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{g}J^\mu$$

$$\frac{\partial \bar{H}^{\mu\nu}}{\partial x^v} = \bar{J}^\mu \quad \text{lub} \quad \bar{H}^{\mu\nu}_{,v} = \bar{J}^\mu$$

Z tensora $H^{\mu\nu}$ można skonstruować tensor $D^{\alpha\beta}$, wykorzystując relację $D^{\alpha\beta} = \frac{1}{2} \epsilon_{\alpha\beta\mu\nu} H^{\mu\nu}$.

$$\begin{aligned} H^{12} = -H^{21} &\longrightarrow D^{34} = -D^{43}, & H^{13} = -H^{31} &\longrightarrow -D^{24} = D^{42}, & H^{14} = -H^{41} &\longrightarrow D^{23} = -D^{32} \\ H^{23} = -H^{32} &\longrightarrow D^{14} = -D^{41}, & H^{24} = -H^{42} &\longrightarrow -D^{13} = D^{31}, & H^{34} = -H^{43} &\longrightarrow D^{12} = -D^{21} \end{aligned}$$

$$D^{\alpha\beta} = \begin{bmatrix} 0 & icD^3 & -icD^2 & -H^1 \\ -icD^3 & 0 & icD^1 & -H^2 \\ icD^2 & -icD^1 & 0 & -H^3 \\ H^1 & H^2 & H^3 & 0 \end{bmatrix}, \quad D^{\alpha\beta} = -D^{\beta\alpha}$$

• **Zmodyfikowane równania Maxwella w postaci trójwymiarowej**

Aby przyjrzeć się, jakie treści fizyczne zawierają zmodyfikowane równania Maxwella, zapiszemy je w postaci trójwymiarowej.

| | |
|--|---|
| $\text{rot}(\sqrt{g}\mathbf{E}) = -\frac{\partial}{\partial t}(\sqrt{g}\mathbf{B})$ $\text{div}(\sqrt{g}\mathbf{B}) = 0$ | $\text{rot}(\sqrt{g}\mathbf{H}) = \sqrt{g}\mathbf{j} + \frac{\partial}{\partial t}(\sqrt{g}\mathbf{D})$ $\text{div}(\sqrt{g}\mathbf{D}) = \sqrt{g}\rho$ |
|--|---|



$$\text{rot}(\varphi\mathbf{a}) = \varphi \text{rot } \mathbf{a} + (\text{grad } \varphi) \times \mathbf{a}$$

$$\text{div}(\varphi\mathbf{a}) = \varphi \text{div } \mathbf{a} + \mathbf{a} \cdot \text{grad } \varphi$$

$$\text{grad}\sqrt{g} = \frac{1}{2\sqrt{g}} \text{grad } g$$

$$\frac{\partial\sqrt{g}}{\partial t} = \frac{1}{2\sqrt{g}} \frac{\partial g}{\partial t}$$

| |
|--|
| $\text{rot}\mathbf{E} = -\frac{\partial\mathbf{B}}{\partial t} - \frac{\mathbf{B}}{2g} \frac{\partial g}{\partial t} - \frac{1}{2g} (\text{grad } g) \times \mathbf{E}$ $\text{div}\mathbf{B} = -\frac{1}{2g} \mathbf{B} \cdot (\text{grad } g)$ |
|--|

| |
|--|
| $\text{rot}\mathbf{H} = \mathbf{j} + \frac{\partial\mathbf{D}}{\partial t} + \frac{\mathbf{D}}{2g} \frac{\partial g}{\partial t} - \frac{1}{2g} (\text{grad } g) \times \mathbf{H}$ $\text{div}\mathbf{D} = \rho - \frac{1}{2g} \mathbf{D} \cdot \text{grad } g$ |
|--|

Przypominamy: g jest wyznacznikiem tensora metrycznego.

Ze zmodyfikowanych równań Maxwella wynika, że możliwa jest bardzo prosta metoda detekcji pól grawitacyjnych o zmieniającej się wartości wyznacznika tensora metrycznego ¹⁾.

¹⁾ Zbigniew Osiak: *Teoria Względności – Fale Grawitacyjne*. Self Publishig (2014), ISBN: 978-83-272-4269-3

9 TENSOR PĘDU-ENERGII POŁA ELEKTROMAGNETYCZNEGO W PRÓŻNI

- **Tensor pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego**

W próżni w inercjalnym układzie ortonormalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego czterowektor gęstości siły $\tilde{\mathbf{f}}$ jest czterowymiarową dywergencją tensora pędu-energii $T_{\mu\nu}$:

$$\tilde{\mathbf{f}} = \text{div} T_{\mu\nu} \quad \text{lub} \quad \tilde{f}_\mu = \frac{\partial T_{\mu\nu}}{\partial x_\nu}, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4),$$

$$T_{\mu\nu} = \varepsilon_0 F_{\mu\gamma} F_{\gamma\nu} + \frac{1}{4} \varepsilon_0 g_{\mu\nu} F_{\kappa\lambda} F_{\kappa\lambda}, \quad T_{\mu\nu} = T_{\nu\mu}, \quad \sum_{\alpha=1}^4 T_{\alpha\alpha} = 0,$$

$$\tilde{\mathbf{f}} = (\tilde{f}_1, \tilde{f}_2, \tilde{f}_3, \tilde{f}_4) = (\mathbf{f}, \tilde{f}_4), \quad \mathbf{f} = \rho \mathbf{E} + \mathbf{j} \times \mathbf{B}, \quad \tilde{f}_4 = ic^{-1} \mathbf{j} \cdot \mathbf{E}.$$

W przypadku pola elektromagnetycznego w próżni bez ładunków i prądów

$$\tilde{f}_\mu = 0 \quad \text{oraz} \quad \frac{\partial T_{\mu\nu}}{\partial x_\nu} = 0, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4).$$

- **Tensor pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni w dowolnym układzie współrzędnych**

$$T_{\mu\nu} = \varepsilon_0 F_{\mu\gamma} F_{\gamma\nu} + \frac{1}{4} \varepsilon_0 g_{\mu\nu} F_{\kappa\lambda} F^{\kappa\lambda}$$

Kowariantna postać tensora pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni

$$\begin{aligned} g^{\mu\alpha} g^{\nu\beta} T_{\mu\nu} &= T^{\alpha\beta} \\ g^{\mu\alpha} g^{\nu\beta} F_{\mu\gamma} F_{\gamma\nu} &= F_\gamma^\alpha F^{\gamma\beta} \\ g^{\mu\alpha} g^{\nu\beta} g_{\mu\nu} &= g^{\alpha\beta} \end{aligned}$$

$$T^{\alpha\beta} = \varepsilon_0 F_\gamma^\alpha F^{\gamma\beta} + \frac{1}{4} \varepsilon_0 g^{\alpha\beta} F_{\kappa\lambda} F^{\kappa\lambda}$$

Kontrawariantna postać tensora pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni

$$\begin{aligned} g_{\nu\alpha} T^{\alpha\beta} &= T_\nu^\beta \\ g_{\nu\alpha} F_\gamma^\alpha F^{\gamma\beta} &= F_{\nu\gamma} F^{\gamma\beta} \\ g_{\nu\alpha} g^{\alpha\beta} &= g_\nu^\beta = \delta_\nu^\beta \end{aligned}$$

$$T_\nu^\beta = \varepsilon_0 F_{\nu\gamma} F^{\gamma\beta} + \frac{1}{4} \varepsilon_0 \delta_\nu^\beta F_{\kappa\lambda} F^{\kappa\lambda}$$

Mieszana postać tensora pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni

Wykorzystanie czterowymiarowego tensora pędu-energii w czterowymiarowej teorii grawitacji jest możliwe tylko w przypadku pola elektromagnetycznego w próżni bez ładunków i prądów, gdyż tylko wtedy

$$\sum_{\nu=1}^4 T_{\mu\nu;\nu} = 0, \quad \sum_{\beta=1}^4 T_{;\beta}^{\alpha\beta} = 0, \quad \sum_{\beta=1}^4 T_{\nu;\beta}^\beta = 0 \quad \mu = 1, 2, 3, 4.$$

- **Ślad tensora pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni**

$$\sum_{\beta=1}^4 T_\beta^\beta = -\varepsilon_0 \sum_{\beta=1}^4 \sum_{\gamma=1}^4 F_{\gamma\beta} F^{\gamma\beta} + \varepsilon_0 \sum_{\kappa=1}^4 \sum_{\lambda=1}^4 F_{\kappa\lambda} F^{\kappa\lambda} = 0$$

POLE GRAWITACYJNE TEORIA EINSTEINA

1 RÓWNANIA OGÓLNEJ TEORII WZGLĘDNOŚCI

- **Podstawowe (główne) idee i postulaty**

OTW w sformułowaniu jakościowym bywa wywodzona z czterech zasad. Postuluje się, by każde prawo fizyki miało jednakową postać we wszystkich układach odniesienia. Postulat ten nazywany jest ogólną zasadą względności. W oparciu o równość masy bezwładnej i grawitacyjnej formułuje się zasadę równoważności, stwierdzającą, że natężenie jednorodnego pola grawitacyjnego jest równoważne stałemu przyspieszeniu (ze znakiem minus) odpowiedniego układu odniesienia. Zakłada się stałość maksymalnej wartości prędkości rozchodzenia się sygnałów względem dowolnego układu odniesienia. Przyjmuje się, że masa i energia powodują deformacje czasoprzestrzeni.

Prezentowane dalej sformułowanie OTW oprzemy o dwa następujące postulaty.

POSTULAT I (Równania pola, równania metryki)

Czasoprzestrzeń jest czterowymiarową przestrzenią zdarzeń z metryką

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$$

zależną od rozkładu gęstości energii. Składowe tensora metrycznego czasoprzestrzeni są rozwiązaniami równań pola Einsteina

$$R_{\mu\nu} - \frac{1}{2} g_{\mu\nu} R = -\frac{8\pi G}{c^4} T_{\mu\nu}.$$

POSTULAT II (Równania ruchu)

Równania ruchu cząstki próbnej o masie m mają postać

$$\frac{\tilde{F}^\alpha}{m} = (\text{sgn } ds^2) c^2 \left(\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} \right),$$

gdzie \tilde{F}^α oznacza składowe siły wypadkowej z pominięciem sił „grawitacyjnych” i „bezwładnościowych”.

OTW zajmuje się badaniem zjawisk przebiegających w czterowymiarowej czasoprzestrzeni z tensorem metrycznym zależnym od rozkładu gęstości energii. OTW jest więc przede wszystkim teorią tłumaczącą grawitację jako wynik zakrzywienia czasoprzestrzeni. Swobodne cząstki próbne poruszają się po torach, którym odpowiadają w czasoprzestrzeni linie geodezyjne. OTW zmusza do rewizji między innymi takich pojęć jak siły grawitacyjne i układy inercjalne.

UWAGA

Płaska czasoprzestrzeń w wyniku ruchu układu odniesienia nie stanie się zakrzywiona. Dowolnie skomplikowanej metryce wskutek ruchu układu w czasoprzestrzeni bez pola grawitacyjnego zawsze odpowiada tensor krzywizny $R_{\bullet\bullet}$ ze wszystkimi składowymi równymi zeru.

• **Tensor pędu-energii**

Tensor pędu-energii zawiera informacje o źródłach pola grawitacyjnego, opisuje rozkład gęstości energii wszelakiej postaci (w tym ciśnienia).

■ **Tensor pędu-energii cieczy nielepkiej**

$$T^{\mu\nu} = (pc^{-2} + \rho)\tilde{v}^{\mu}\tilde{v}^{\nu} + g^{\mu\nu}p$$

$$T_{\alpha\beta} = (pc^{-2} + \rho)\tilde{v}_{\alpha}\tilde{v}_{\beta} + g_{\alpha\beta}p$$

$$T_{\sigma}^{\mu} = (pc^{-2} + \rho)\tilde{v}^{\mu}\tilde{v}_{\sigma} + g_{\sigma}^{\mu}p$$

■ **Tensor pędu-energii pyłu bezciśnieniowego**

$$T^{\mu\nu} = \rho\tilde{v}^{\mu}\tilde{v}^{\nu}$$

$$T_{\alpha\beta} = \rho\tilde{v}_{\alpha}\tilde{v}_{\beta}$$

$$T_{\sigma}^{\mu} = \rho\tilde{v}^{\mu}\tilde{v}_{\sigma}$$

■ **Tensor pędu-energii pola elektromagnetycznego w próżni**

$$T_{\mu\nu} = \varepsilon_0 F_{\mu\gamma} F_{\nu}^{\gamma} + \frac{1}{4}\varepsilon_0 g_{\mu\nu} F_{\kappa\lambda} F^{\kappa\lambda}$$

$$T^{\alpha\beta} = \varepsilon_0 F_{\gamma}^{\alpha} F^{\gamma\beta} + \frac{1}{4}\varepsilon_0 g^{\alpha\beta} F_{\kappa\lambda} F^{\kappa\lambda}$$

$$T_{\nu}^{\beta} = \varepsilon_0 F_{\nu\gamma} F^{\gamma\beta} + \frac{1}{4}\varepsilon_0 \delta_{\nu}^{\beta} F_{\kappa\lambda} F^{\kappa\lambda}$$

• **Tensor krzywizny Einsteina**

Tensor krzywizny Einsteina zdefiniowany jako

$$G_{\omega}^{\mu} \stackrel{\text{df}}{=} R_{\omega}^{\mu} - \frac{1}{2}\delta_{\omega}^{\mu} R, \quad G^{\lambda\mu} \stackrel{\text{df}}{=} R^{\lambda\mu} - \frac{1}{2}g^{\lambda\mu} R, \quad G_{\lambda\omega} \stackrel{\text{df}}{=} R_{\lambda\omega} - \frac{1}{2}g_{\lambda\omega} R,$$

został skonstruowany z tensora krzywizny Ricciego

$$R_{\beta\mu} \stackrel{\text{df}}{=} R_{\beta\mu\nu}^{\nu} \quad \text{lub} \quad R_{\beta\mu} = g^{\alpha\nu} R_{\alpha\beta\mu\nu},$$

który powstał przez kontrakcję tensora Grossmanna

$$R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} \stackrel{\text{df}}{=} \frac{\partial\Gamma_{\beta\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial\Gamma_{\beta\mu}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \Gamma_{\sigma\nu}^{\alpha}\Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} + \Gamma_{\sigma\mu}^{\alpha}\Gamma_{\beta\nu}^{\sigma}.$$

Drugim składnikiem tensora Einsteina jest skalar krzywizny

$$R \stackrel{\text{df}}{=} g^{\alpha\beta} R_{\alpha\beta}.$$

Tensor Einsteina został tak zbudowany, by zniknęła jego dywergencja

$$G_{\omega;\mu}^{\mu} = 0, \quad G_{;\mu}^{\lambda\mu} = 0, \quad G_{\lambda\omega;\omega} = 0.$$

Tensor Einsteina jest tensorem symetrycznym.

$$G_{\omega}^{\mu} = G_{\mu}^{\omega}, \quad G^{\lambda\mu} = G^{\mu\lambda}, \quad G_{\lambda\omega} = G_{\omega\lambda}.$$

Posiada w przestrzeni czterowymiarowej dziesięć niezależnych składowych.

KOMENTARZ

Ze względu na wymiar składowych tensora pędu-energii, powinien nazywać się on tensorem gęstości energii.

• **Równania pola grawitacyjnego (Równania metryki czasoprzestrzeni)**

Równania pola grawitacyjnego, postulowane przez Einsteina, przedstawimy w trzech postaciach: kowariantnej, kontrawariantnej i mieszanej.

Równania pola w postaci kowariantnej

$$\boxed{R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R = -\kappa T_{\mu\nu}} \quad \kappa = \frac{8\pi G}{c^4} = 2,073 \cdot 10^{-43} \frac{s^2}{kg \cdot m}$$

Równania pola w postaci kontrawariantnej

$$g^{\mu\alpha}g^{\beta\nu} \left(R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R \right) = -\kappa g^{\mu\alpha}g^{\beta\nu}T_{\mu\nu}$$

$$\begin{aligned} & \downarrow \\ g^{\mu\alpha}g^{\beta\nu}R_{\mu\nu} &= R^{\alpha\beta} \\ g^{\mu\alpha}g^{\beta\nu}g_{\mu\nu} &= g^{\alpha\beta} \\ g^{\mu\alpha}g^{\beta\nu}T_{\mu\nu} &= T^{\alpha\beta} \end{aligned}$$

$$\boxed{R^{\alpha\beta} - \frac{1}{2}g^{\alpha\beta}R = -\kappa T^{\alpha\beta}}$$

Równania pola w postaci mieszanej

$$g^{\sigma\nu} \left(R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R \right) = -\kappa g^{\sigma\nu}T_{\mu\nu}$$

$$\begin{aligned} & \downarrow \\ g^{\sigma\nu}R_{\mu\nu} &= R_{\mu}^{\sigma} \\ g^{\sigma\nu}g_{\mu\nu} &= \delta_{\mu}^{\sigma} \\ g^{\sigma\nu}T_{\mu\nu} &= T_{\mu}^{\sigma} \end{aligned}$$

$$\boxed{R_{\mu}^{\sigma} - \frac{1}{2}\delta_{\mu}^{\sigma}R = -\kappa T_{\mu}^{\sigma}}$$

W dalszym ciągu podamy inną postać równań pola grawitacyjnego bez składowej krzywizny w jawnej postaci.

$$\begin{aligned} R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R &= -\kappa T_{\mu\nu} \\ \text{df} \quad R &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g^{\alpha\beta}R_{\alpha\beta} \\ \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g_{\alpha\beta}g^{\alpha\beta} &= 4 \\ R - \frac{1}{2}4R &= -R \\ \text{df} \quad T &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g^{\alpha\beta}T_{\alpha\beta} \\ \text{df} \quad T_{\mu\nu}^* &= T_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}T \\ \kappa &= \frac{8\pi G}{c^4} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g^{\alpha\beta} \left(R_{\alpha\beta} - \frac{1}{2}g_{\alpha\beta}R \right) &= -\kappa \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g^{\alpha\beta}T_{\alpha\beta} \\ \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \left(g^{\alpha\beta}R_{\alpha\beta} - \frac{1}{2}g_{\alpha\beta}g^{\alpha\beta}R \right) &= -\kappa \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g^{\alpha\beta}T_{\alpha\beta} \\ \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g^{\alpha\beta}R_{\alpha\beta} - \frac{1}{2}R \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g_{\alpha\beta}g^{\alpha\beta} &= -\kappa \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g^{\alpha\beta}T_{\alpha\beta} \end{aligned}$$

$$\boxed{R = \kappa \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g^{\alpha\beta}T_{\alpha\beta}, \quad R = \kappa T}$$

$$R_{\mu\nu} = -\kappa T_{\mu\nu} + \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R = -\kappa T_{\mu\nu} + \frac{1}{2}g_{\mu\nu}\kappa T = -\kappa \left(T_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}T \right)$$

$$\boxed{R_{\mu\nu} = -\kappa \left(T_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}T \right)} \quad \text{lub} \quad \boxed{R_{\mu\nu} = -\kappa T_{\mu\nu}^*}$$

Składowe tensora $T_{\mu\nu}^*$ mają wymiar gęstości objętościowej energii Jm^{-3} (wymiar ciśnienia).

• Skalar krzywizny

$$\begin{aligned}
 R &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g^{\alpha\beta} R_{\alpha\beta} = \\
 &= g^{11}R_{11} + g^{12}R_{12} + g^{13}R_{13} + g^{14}R_{14} + \\
 &+ g^{21}R_{21} + g^{22}R_{22} + g^{23}R_{23} + g^{24}R_{24} + \\
 &+ g^{31}R_{31} + g^{32}R_{32} + g^{33}R_{33} + g^{34}R_{34} + \\
 &+ g^{41}R_{41} + g^{42}R_{42} + g^{43}R_{43} + g^{44}R_{44} = \\
 g^{\alpha\beta} &= g^{\beta\alpha} \\
 R_{\alpha\beta} &= R_{\beta\alpha}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 R &= g^{11}R_{11} + g^{22}R_{22} + g^{33}R_{33} + g^{44}R_{44} + \\
 &+ 2g^{12}R_{12} + 2g^{13}R_{13} + 2g^{14}R_{14} + \\
 &+ 2g^{23}R_{23} + 2g^{24}R_{24} + 2g^{34}R_{34}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 R &= g^{\alpha\beta} R_{\alpha\beta} \\
 R_{\alpha\beta} &= g_{\alpha\sigma} R_{\beta}^{\sigma} \\
 g^{\alpha\beta} g_{\alpha\sigma} &= \delta_{\sigma}^{\beta}
 \end{aligned}$$

$$R = g^{\alpha\beta} R_{\alpha\beta} = g^{\alpha\beta} g_{\alpha\sigma} R_{\beta}^{\sigma} = \delta_{\sigma}^{\beta} R_{\beta}^{\sigma} = R_{\beta}^{\beta}$$

$$R = \sum_{\beta=1}^4 R_{\beta}^{\beta}$$

$$\begin{aligned}
 T &= g^{\alpha\beta} T_{\alpha\beta} \\
 T_{\alpha\beta} &= g_{\alpha\sigma} T_{\beta}^{\sigma} \\
 g^{\alpha\beta} g_{\alpha\sigma} &= \delta_{\sigma}^{\beta}
 \end{aligned}$$

$$T = g^{\alpha\beta} T_{\alpha\beta} = g^{\alpha\beta} g_{\alpha\sigma} T_{\beta}^{\sigma} = \delta_{\sigma}^{\beta} T_{\beta}^{\sigma} = T_{\beta}^{\beta}$$

$$T = \sum_{\beta=1}^4 T_{\beta}^{\beta}$$

W przypadku, gdy źródłem pola grawitacyjnego jest ciecz doskonała:

$$\begin{aligned}
 R &= \kappa T \\
 T &= \sum_{\beta=1}^4 T_{\beta}^{\beta} \\
 \sum_{\beta=1}^4 T_{\beta}^{\beta} &= 3p - \rho c^2
 \end{aligned}$$

$$T = 3p - \rho c^2$$

$$R = \kappa(3p - \rho c^2)$$

$$R = \kappa \sum_{\beta=1}^4 T_{\beta}^{\beta}$$

W przypadku, gdy źródłem pola grawitacyjnego jest pył bezciśnieniowy:

$$T = -\rho c^2, \quad R = -\kappa \rho c^2$$

W przypadku, gdy źródłem pola grawitacyjnego jest pole elektromagnetyczne w próżni bez ładunków i prądów:

$$\begin{aligned}
 R &= \kappa T \\
 T &= \sum_{\beta=1}^4 T_{\beta}^{\beta} \\
 \sum_{\beta=1}^4 T_{\beta}^{\beta} &= 0
 \end{aligned}$$

$$T = 0$$

$$R = 0$$

• **Zasada zachowania pędu i energii w postaci mieszanej**

Tensor T_{ω}^{μ} nie uwzględnia pędu i energii pola grawitacyjnego, i dlatego lokalne prawo zachowania tych wielkości przyjmuje postać

$$T_{\omega;\mu}^{\mu} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial(\sqrt{g}T_{\omega}^{\mu})}{\partial x^{\mu}} - \Gamma_{\omega\mu}^{\lambda} T_{\lambda}^{\mu} = 0 \quad g = \det g_{..} \neq 0$$

$$\sqrt{g}T_{\omega;\mu}^{\mu} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial(\sqrt{g}T_{\omega}^{\mu})}{\partial x^{\mu}} - \Gamma_{\omega\mu}^{\lambda} \sqrt{g}T_{\lambda}^{\mu} = 0$$

$$\downarrow \quad (\sqrt{g}T_{\omega}^{\mu})_{;\mu} = T_{\omega}^{\mu}(\sqrt{g})_{;\mu} + \sqrt{g}T_{\omega;\mu}^{\mu} = \sqrt{g}T_{\omega;\mu}^{\mu}$$

$$(\sqrt{g}T_{\omega}^{\mu})_{;\mu} = \frac{\partial(\sqrt{g}T_{\omega}^{\mu})}{\partial x^{\mu}} - \Gamma_{\omega\mu}^{\lambda}(\sqrt{g}T_{\lambda}^{\mu}) = 0$$

$$\downarrow \quad \sqrt{g}T_{\omega}^{\mu} \stackrel{df}{=} \tilde{T}_{\omega}^{\mu} = \text{gęstość mieszanego tensora pędu energii}$$

$$\tilde{T}_{\omega;\mu}^{\mu} = \frac{\partial \tilde{T}_{\omega}^{\mu}}{\partial x^{\mu}} - \Gamma_{\omega\mu}^{\lambda} \tilde{T}_{\lambda}^{\mu} = 0$$

Ostatnie równanie można przedstawić w innej formie.

$$(\tilde{T}_{\omega}^{\mu} + \tilde{t}_{\omega}^{\mu})_{;\mu} = 0$$

$\tilde{t}_{\omega}^{\mu} = \sqrt{g} t_{\omega}^{\mu} =$ gęstość pseudotensora pędu energii pola grawitacyjnego, opisującego rozkład pędu i energii pola grawitacyjnego

$\tilde{T}_{\omega}^{\mu} = \sqrt{g} T_{\omega}^{\mu} =$ gęstość tensora pędu energii źródeł pola grawitacyjnego

• **Zasada zachowania pędu i energii w postaci kontrawariantnej**

Zasadę zachowania pędu i energii przedstawimy teraz w postaci kontrawariantnej.

$$T_{\omega;\mu}^{\mu} = 0$$

$$\downarrow \quad T_{\omega}^{\mu} = g_{\omega\lambda} T^{\lambda\mu}$$

$$(\mathbf{g}_{\omega\lambda} T^{\lambda\mu})_{;\mu} = 0$$

$$T^{\lambda\mu} \mathbf{g}_{\omega\lambda;\mu} + \mathbf{g}_{\omega\lambda} T^{\lambda\mu}_{;\mu} = 0$$

$$\downarrow \quad \mathbf{g}_{\omega\lambda;\mu} = 0$$

$$\mathbf{g}_{\omega\lambda} T^{\lambda\mu}_{;\mu} = 0$$

$$\updownarrow \quad g = \det g_{..} \neq 0$$

$T^{\lambda\mu}_{;\mu} = 0$ Dywergencja kontrawariantnego tensora pędu energii jest równa zero.

$$T^{\lambda\mu}_{;\mu} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial(\sqrt{g}T^{\lambda\mu})}{\partial x^{\mu}} + \Gamma_{\kappa\mu}^{\lambda} T^{\kappa\mu} = 0$$

$$T^{\lambda\mu}_{;\mu} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial(\sqrt{g}T^{\lambda\mu})}{\partial x^\mu} + \Gamma_{\kappa\mu}^\lambda T^{\kappa\mu} = 0, \quad g = \det g_{\cdot\cdot}$$

$$\sqrt{g}T^{\lambda\mu}_{;\mu} = \frac{\partial(\sqrt{g}T^{\lambda\mu})}{\partial x^\mu} + \Gamma_{\kappa\mu}^\lambda \sqrt{g}T^{\kappa\mu} = 0$$

$$\downarrow \quad (\sqrt{g}T^{\lambda\mu})_{;\mu} = T^{\lambda\mu}(\sqrt{g})_{;\mu} + \sqrt{g}T^{\lambda\mu}_{;\mu} = \sqrt{g}T^{\lambda\mu}_{;\mu}$$

$$(\sqrt{g}T^{\lambda\mu})_{;\mu} = \frac{\partial(\sqrt{g}T^{\lambda\mu})}{\partial x^\mu} + \Gamma_{\kappa\mu}^\lambda (\sqrt{g}T^{\kappa\mu}) = 0$$

$$\downarrow \quad \sqrt{g}T^{\lambda\mu} \stackrel{df}{=} \tilde{T}^{\lambda\mu} = \text{gęstość kontrawariantnego tensora pędu energii}$$

$$\tilde{T}^{\lambda\mu}_{;\mu} = \frac{\partial \tilde{T}^{\lambda\mu}}{\partial x^\mu} + \Gamma_{\kappa\mu}^\lambda \tilde{T}^{\kappa\mu} = 0$$

Powyższe równania też są zapisywane inaczej.

$$(\tilde{T}^{\lambda\mu} + \tilde{t}^{\lambda\mu})_{;\mu} = 0$$

$\tilde{t}^{\lambda\mu} \stackrel{df}{=} \sqrt{g}t^{\lambda\mu} = \text{gęstość pseudotensora pędu energii pola grawitacyjnego}$

$\tilde{T}^{\lambda\mu} \stackrel{df}{=} \sqrt{g}T^{\lambda\mu} = \text{gęstość tensora pędu energii źródeł pola grawitacyjnego}$

- **Zasada zachowania pędu i energii w postaci kowariantnej**

Prawa zachowania pędu i energii wyrazimy również w postaci kowariantnej.

$$T^{\mu}_{\omega;\mu} = T^{\omega}_{\mu;\mu} = 0$$

$$\downarrow \quad T^{\omega}_{\mu} = g^{\omega\lambda} T_{\lambda\mu}$$

$$(g^{\omega\lambda} T_{\lambda\mu})_{;\mu} = 0$$

$$T_{\lambda\mu} g^{\omega\lambda}_{;\mu} + g^{\omega\lambda} T_{\lambda\mu;\mu} = 0$$

$$\downarrow \quad g^{\omega\lambda}_{;\mu} = 0$$

$$g^{\omega\lambda} T_{\lambda\mu;\mu} = 0$$

$$\updownarrow \quad \det g^{\cdot\cdot} \neq 0$$

$$T_{\lambda\mu;\mu} = 0$$

Dywergencja kowariantnego tensora pędu energii jest równa zero.

Uwzględniając definicję dywergencji kowariantnego tensora, mamy też

$$T_{\lambda\mu;\mu} \stackrel{df}{=} \frac{\partial T_{\lambda\mu}}{\partial x^\mu} - \Gamma_{\lambda\mu}^\alpha T_{\alpha\mu} - \Gamma_{\mu\mu}^\alpha T_{\lambda\alpha} = 0$$

• **Równania pola grawitacyjnego a zasady zachowania pędu i energii**

Rozpatrzmy kontrawariantny tensor pędu-energii materii w postaci stosowanej w hydrodynamice relatywistycznej dla cieczy nielepkiej

$$T^{\mu\nu} = (pc^{-2} + \rho)\tilde{v}^{\mu}\tilde{v}^{\nu} + pg^{\mu\nu}.$$

Z równań pola grawitacyjnego

$$G^{\mu\nu} = -\kappa T^{\mu\nu}$$

wynika, że znikanie dywergencji tensora krzywizny Einsteina

$$\sum_{\nu=1}^4 G^{\mu\nu}_{;\nu} = 0, \quad (\mu = 1,2,3,4)$$

implikuje znikanie dywergencji tensora pędu-energii materii

$$\sum_{\nu=1}^4 T^{\mu\nu}_{;\nu} = 0, \quad (\mu = 1,2,3,4).$$

Jest to, jak pokażemy, równoważne ze spełnieniem zasad zachowania pędu i energii materii.

Zasada zachowania pędu reprezentowana jest przez trzy pierwsze równania

$$\sum_{\beta=1}^4 T^{\alpha\beta}_{;\beta} = 0, \quad (\alpha = 1,2,3),$$

a zasada zachowania energii przez jedno równanie

$$\sum_{\sigma=1}^4 T^{\alpha\sigma}_{;\sigma} = 0.$$

Poniżej zajmiemy się równaniem bilansu gęstości objętościowej pędu.

$$T^{\alpha\beta}_{;\beta} = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3), \quad (\beta = 1, 2, 3, 4)$$

$$T^{\alpha\beta} = (pc^{-2} + \rho)\tilde{v}^{\alpha}\tilde{v}^{\beta} + pg^{\alpha\beta}$$

$$[(pc^{-2} + \rho)\tilde{v}^{\alpha}\tilde{v}^{\beta} + pg^{\alpha\beta}]_{;\beta} = 0$$

$$g^{\alpha\beta} = \delta^{\alpha\beta}$$

$$[]_{;\beta} \rightarrow []_{,\beta} = \frac{\partial}{\partial x^{\beta}} []$$

$$\sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial}{\partial x^{\beta}} [(pc^{-2} + \rho)\tilde{v}^{\alpha}\tilde{v}^{\beta} + p\delta^{\alpha\beta}] = 0$$

$$x^4 = ict$$

$$\tilde{v}^{\mu} = \gamma \frac{dx^{\mu}}{dt} = \gamma v^{\mu}, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

$$(pc^{-2} + \rho)\tilde{v}^{\alpha} = \text{przestrzenne składowe gęstości objętościowej pędu}$$

$$\rho^* = pc^{-2} + \rho$$

$$\sum_{\kappa=1}^3 \frac{\partial}{\partial x^{\kappa}} (\rho^* \gamma^2 v^{\alpha} v^{\kappa}) + \frac{\partial p}{\partial x^{\alpha}} + \frac{\partial}{\partial t} (\rho^* \gamma^2 v^{\alpha}) = 0$$

Równania bilansu gęstości objętościowej pędu cieczy nielepkiej
($\alpha = 1, 2, 3$)

$$\sum_{\kappa=1}^3 \frac{\partial}{\partial x^\kappa} (\rho^* \gamma^2 v^\alpha v^\kappa) + \frac{\partial p}{\partial x^\alpha} + \gamma \frac{\partial}{\partial t} (\rho^* \gamma v^\alpha) + \rho^* \gamma v^\alpha \frac{\partial \gamma}{\partial t} = 0$$

Równania bilansu składowych przestrzennych czterowektora gęstości objętościowej pędu ($\alpha = 1, 2, 3$)

$$\begin{aligned} \gamma &\rightarrow 1 \\ \rho^* &= (\rho c^{-2} + \rho) \rightarrow \rho \end{aligned}$$

$$\frac{\partial}{\partial t} (\rho v^\alpha) = - \sum_{\kappa=1}^3 \frac{\partial}{\partial x^\kappa} (\rho v^\alpha v^\kappa) - \frac{\partial p}{\partial x^\alpha}$$

$\Pi^{\alpha\kappa} = \rho v^\alpha v^\kappa + \delta^{\alpha\kappa} p$ = nierelatywistyczny tensor pędu

ρv^α = składowe wektora gęstości objętościowej pędu nierelatywistycznego

$$\frac{\partial}{\partial t} (\rho v^\alpha) = - \sum_{\kappa=1}^3 \frac{\partial \Pi^{\alpha\kappa}}{\partial x^\kappa}$$

Nierelatywistyczne równanie bilansu gęstości objętościowej pędu

Zajmiemy się teraz równaniem bilansu gęstości objętościowej energii.

$$T_{;\sigma}^{4\sigma} = 0, \quad (\sigma = 1, 2, 3, 4)$$

$$T^{4\sigma} = \rho^* \tilde{v}^4 \tilde{v}^\sigma + g^{4\sigma} p$$

$$[\rho^* \tilde{v}^4 \tilde{v}^\sigma + g^{4\sigma} p]_{;\sigma} = 0$$

$$g^{4\sigma} \rightarrow \delta^{4\sigma}$$

$$[]_{;\sigma} \rightarrow []_{,\sigma} = \frac{\partial}{\partial x^\sigma} [], \quad \frac{\partial p}{\partial t} = 0$$

$$\tilde{v}^\mu = \gamma \frac{dx^\mu}{dt} = \gamma v^\mu, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4), \quad x^4 = ict, \quad v^4 = ic$$

$$\frac{\partial}{\partial t} (\rho^* \gamma^2 ic) = - \sum_{\lambda=1}^3 \frac{\partial}{\partial x^\lambda} (\rho^* \gamma^2 ic v^\lambda)$$

$$\gamma \frac{\partial}{\partial t} (\rho^* \gamma ic) = - \rho^* \gamma ic \frac{\partial \gamma}{\partial t} - \sum_{\lambda=1}^3 \frac{\partial}{\partial x^\lambda} (\rho^* \gamma^2 ic v^\lambda)$$

Równanie bilansu składowej czasowej czterowektora gęstości pędu jest utożsamiane z równaniem bilansu gęstości objętościowej energii całkowitej [zobacz uwagi na stronie 59].

$$\begin{aligned} \gamma &\rightarrow 1 \\ \rho^* &= (\rho c^{-2} + \rho) \rightarrow \rho \end{aligned}$$

$$\frac{\partial p}{\partial t} = - \sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial}{\partial x^\beta} (\rho v^\beta)$$

Nierelatywistyczne równanie bilansu masy (gęstości)

• **Równania ruchu w płaskiej czasoprzestrzeni**

Wskutek przyspieszonego ruchu badanego układu względem inercjalnego układu odniesienia w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego bez pola grawitacyjnego zmienia się jej metryka. Po wyznaczeniu tensora metrycznego w układzie nieinercjalnym możemy zapisać równania ruchu

$$\frac{\tilde{F}^\alpha}{m} = \tilde{a}^\alpha = (\text{sgn } ds^2) c^2 \left(\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} \right), \quad ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu.$$

- \tilde{F}^α = składowe siły wypadkowej, z pominięciem sił bezwładnościowych
- $g_{\mu\nu} = g_{\alpha\beta}^{\text{iner}} \frac{\partial x_{\text{iner}}^\alpha}{\partial x^\mu} \frac{\partial x_{\text{iner}}^\beta}{\partial x^\nu}$ = tensor metryczny w nieinercjalnym układzie odniesienia
- x_{iner}^α = współrzędne cząstki względem inercjalnego układu odniesienia
- $g_{\alpha\beta}^{\text{iner}}$ = tensor metryczny w inercjalnym układzie odniesienia

Oznacza to, że swobodny ruch punktu materialnego w układzie nieinercjalnym w płaskiej czasoprzestrzeni Minkowskiego bez pola grawitacyjnego, na który działają tylko siły bezwładności, jest opisywany równaniami

$$\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} = 0, \quad ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu.$$

UWAGA

Płaska czasoprzestrzeń w wyniku ruchu układu odniesienia nie stanie się zakrzywiona. Dovolnie skomplikowanej metryce wskutek ruchu układu w czasoprzestrzeni bez pola grawitacyjnego zawsze odpowiada tensor krzywizny $R_{\bullet\bullet}$ ze wszystkimi składowymi równymi zeru.

• **Równania ruchu w zakrzywionej czasoprzestrzeni**

Przyspieszenie relatywistyczne cząstki w danym punkcie zakrzywionej czasoprzestrzeni również opisywane jest równaniami

$$\frac{\tilde{F}^\alpha}{m} = \tilde{a}^\alpha = (\text{sgn } ds^2) c^2 \left(\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} \right), \quad ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu.$$

- \tilde{F}^α = składowe siły wypadkowej, z pominięciem sił „grawitacyjnych” i „bezwładnościowych”
- $g_{\mu\nu}$ = tensor metryczny zakrzywionej czasoprzestrzeni, składowe tego tensora są rozwiązaniami równań pola

Oznacza to, że swobodny ruch cząstki w zakrzywionej czasoprzestrzeni, na którą działają tylko siły „bezwładności” i „grawitacyjne”, jest opisywany równaniami

$$\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} = 0, \quad ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu.$$

Są to równania różniczkowe linii geodezyjnej (geodetyki). Swobodne cząstki poruszają się po torach, którym w zakrzywionej czasoprzestrzeni odpowiadają linie geodezyjne.

UWAGA

Co najmniej jedna składowa tensora krzywizny $R_{\bullet\bullet}$, odpowiadającego tensorowi metrycznemu $g_{\mu\nu}$ zakrzywionej czasoprzestrzeni, jest różna od zera.

2 PRZYBLIŻONE ROZWIĄZANIE DE SITTERA-EINSTEINA

• Tensor krzywizny słabego pola grawitacyjnego

$$\begin{aligned}
 (ds)^2 &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\sigma=1}^4 g_{\alpha\sigma} dx^\alpha dx^\sigma \\
 [\overset{\mu\nu}{\sigma}] &= \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{\mu\sigma}}{\partial x^\nu} + \frac{\partial g_{\nu\sigma}}{\partial x^\mu} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\sigma} \right) \\
 \Gamma_{\mu\nu}^\alpha &= \sum_{\sigma=1}^4 g^{\alpha\sigma} [\overset{\mu\nu}{\sigma}] \\
 R_{\mu\nu} &= \sum_{\alpha=1}^4 \left(\frac{\partial \Gamma_{\mu\alpha}^\alpha}{\partial x^\nu} - \frac{\partial \Gamma_{\mu\nu}^\alpha}{\partial x^\alpha} \right) + \\
 &+ \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \left(\Gamma_{\mu\beta}^\alpha \Gamma_{\nu\alpha}^\beta - \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \Gamma_{\alpha\beta}^\beta \right) \\
 \square &= \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial^2}{\partial x^\alpha \partial x^\alpha} \\
 \Delta &= \sum_{\alpha=1}^3 \frac{\partial^2}{\partial x^\alpha \partial x^\alpha}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 g_{\alpha\sigma} &= \delta_{\alpha\sigma} + \gamma_{\alpha\sigma}, \quad \gamma_{\alpha\sigma} = \gamma_{\alpha\sigma}(x^1, x^2, x^3, x^4) \\
 g_{\alpha\sigma} &= \begin{bmatrix} g_{11} & g_{12} & g_{13} & g_{14} \\ g_{21} & g_{22} & g_{23} & g_{24} \\ g_{31} & g_{32} & g_{33} & g_{34} \\ g_{41} & g_{42} & g_{43} & g_{44} \end{bmatrix} = \\
 &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \gamma_{11} & \gamma_{12} & \gamma_{13} & \gamma_{14} \\ \gamma_{21} & \gamma_{22} & \gamma_{23} & \gamma_{24} \\ \gamma_{31} & \gamma_{32} & \gamma_{33} & \gamma_{34} \\ \gamma_{41} & \gamma_{42} & \gamma_{43} & \gamma_{44} \end{bmatrix}
 \end{aligned}$$

Założenia upraszczające:

$$|\gamma_{\alpha\sigma}| \ll 1, \quad \left| \frac{\partial \gamma_{\alpha\sigma}}{\partial x^\nu} \right| \ll 1, \quad \left| \frac{\partial^2 \gamma_{\alpha\sigma}}{\partial x^\mu \partial x^\nu} \right| \ll 1$$

$$[\overset{\mu\nu}{\sigma}] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial \gamma_{\mu\sigma}}{\partial x^\nu} + \frac{\partial \gamma_{\nu\sigma}}{\partial x^\mu} - \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\sigma} \right)$$

$$\Gamma_{\mu\nu}^\alpha \approx \sum_{\sigma=1}^4 \delta_{\alpha\sigma} [\overset{\mu\nu}{\sigma}] = [\overset{\mu\nu}{\alpha}] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial \gamma_{\mu\alpha}}{\partial x^\nu} + \frac{\partial \gamma_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu} - \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha} \right)$$

$$R_{\mu\nu} = \sum_{\alpha=1}^4 \left(\frac{\partial [\overset{\mu\alpha}{\alpha}]}{\partial x^\nu} - \frac{\partial [\overset{\mu\nu}{\alpha}]}{\partial x^\alpha} \right)$$

$$[\overset{\mu\alpha}{\alpha}] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial \gamma_{\mu\alpha}}{\partial x^\alpha} + \frac{\partial \gamma_{\alpha\alpha}}{\partial x^\mu} - \frac{\partial \gamma_{\mu\alpha}}{\partial x^\alpha} \right) = \frac{1}{2} \frac{\partial \gamma_{\alpha\alpha}}{\partial x^\mu}$$

$$[\overset{\mu\nu}{\alpha}] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial \gamma_{\mu\alpha}}{\partial x^\nu} + \frac{\partial \gamma_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu} - \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha} \right)$$

$$R_{\mu\nu} = \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha \partial x^\alpha} + \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^4 \left(\frac{\partial^2 \gamma_{\alpha\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\nu} - \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\alpha}}{\partial x^\nu \partial x^\alpha} - \frac{\partial^2 \gamma_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\alpha} \right)$$

$$\sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = 0 \quad \text{i} \quad \sum_{\sigma=1}^4 \gamma_{\sigma\sigma} = 0 \quad \Rightarrow \quad \sum_{\alpha=1}^4 \left(\frac{\partial^2 \gamma_{\alpha\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\nu} - \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\alpha}}{\partial x^\nu \partial x^\alpha} - \frac{\partial^2 \gamma_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\alpha} \right) = 0$$

$$R_{\mu\nu} = \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha \partial x^\alpha} = \frac{1}{2} \square \gamma_{\mu\nu}$$

$$R_{\mu\nu} = \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^3 \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha \partial x^\alpha} = \frac{1}{2} \Delta \gamma_{\mu\nu}$$

Stacjonarna metryka: $\gamma_{\mu\nu} = \gamma_{\mu\nu}(x^1, x^2, x^3)$, $\frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^4} = 0$

• Równania stacjonarnego słabego pola grawitacyjnego

$$R_{\mu\nu} = -\kappa T_{\mu\nu}^*$$

$$R_{\mu\nu} = \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha \partial x^\alpha}$$

$$T_{\mu\nu}^* = T_{\mu\nu} - \frac{1}{2} g_{\mu\nu} T$$

$$T_{\mu\nu} = \gamma^2 \rho v_\mu v_\nu$$

$$T = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g^{\alpha\beta} T_{\alpha\beta}$$

$$v_4 = ic$$

$$g_{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu} + \gamma_{\mu\nu}$$

$$g^{44} = \delta^{44} + \gamma^{44}$$

$$g_{\mu\nu} g^{44} \approx \delta_{\mu\nu} \delta^{44} = \delta_{\mu\nu}$$

$$g_{44} g^{44} \approx \delta_{44} \delta^{44} = 1$$

$$\delta_{\mu\nu} = \delta^{\mu\nu}$$

$$\Delta \gamma_{\mu\nu} = \sum_{\alpha=1}^3 \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha \partial x^\alpha}$$

Składowe tensora $T_{\mu\nu}^*$ mają wymiar gęstości objętościowej energii Jm^{-3} (wymiar ciśnienia).

$g_{\mu\nu}, \gamma_{\mu\nu}, \delta_{\mu\nu}$ są liczbami bez miana.

Założenia upraszczające

Słabe pole:

$$|\gamma_{\alpha\sigma}| \ll 1, \quad \left| \frac{\partial \gamma_{\alpha\sigma}}{\partial x^\nu} \right| \ll 1, \quad \left| \frac{\partial^2 \gamma_{\alpha\sigma}}{\partial x^\mu \partial x^\nu} \right| \ll 1$$

Stacjonarna metryka:

$$\gamma_{\mu\nu} = \gamma_{\mu\nu}(x^1, x^2, x^3), \quad \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^4} = 0$$

Stacjonarny rozkład masy (gęstości):

$$\rho = \rho(x^1, x^2, x^3), \quad \frac{\partial \rho}{\partial x^4} = 0$$

$$\gamma = (1 - v^2 c^{-2})^{-\frac{1}{2}} = 1$$

$$v_1 = v_2 = v_3 = 0, \quad v_4 = ic$$

$$T_{44} = -c^2 \rho, \quad \text{pozostałe składowe są równe zeru}$$

$$R_{\mu\nu} = \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^3 \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha \partial x^\alpha} = \frac{1}{2} \Delta \gamma_{\mu\nu}$$

$$T = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g^{\alpha\beta} T_{\alpha\beta} = g^{44} T_{44}$$

$$T_{\mu\nu}^* = T_{\mu\nu} - \frac{1}{2} g_{\mu\nu} T =$$

$$= T_{\mu\nu} - \frac{1}{2} g_{\mu\nu} g^{44} T_{44} \approx T_{\mu\nu} - \frac{1}{2} \delta_{\mu\nu} T_{44} = T_{\mu\nu} + \frac{1}{2} c^2 \rho \delta_{\mu\nu}$$

$$T_{44}^* = T_{44} - \frac{1}{2} g_{44} T = T_{44} - \frac{1}{2} g_{44} g^{44} T_{44} \approx \frac{1}{2} T_{44} = -\frac{1}{2} c^2 \rho$$

$$T_{\mu\nu}^* = \frac{1}{2} c^2 \begin{bmatrix} \rho & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \rho & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \rho & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -\rho \end{bmatrix}$$

$$\Delta \gamma_{\mu\nu} = -2\kappa T_{\mu\nu}^*$$

Rozwiązaniami tych równań są

$$\gamma_{44} = -\frac{\kappa c^2}{4\pi} \int \frac{\rho dV}{r}, \quad \gamma_{11} = \gamma_{22} = \gamma_{33} = -\gamma_{44} = \frac{\kappa c^2}{4\pi} \int \frac{\rho dV}{r},$$

 pozostałe $\gamma_{\mu\nu}$ są równe zeru. W odległości $r \geq r_0$ poza obszarem źródłowej masy $M = \int \rho dV$

$$\gamma_{11} = \gamma_{22} = \gamma_{33} = -\gamma_{44} = \frac{\kappa c^2}{4\pi} \frac{M}{r}.$$

Tylko jedno z tych równań

$$\Delta\gamma_{44} = \kappa c^2 \rho$$

ma postać równania Poissona

$$\Delta\varphi = 4\pi G\rho.$$

$$\left. \begin{aligned} \varphi &= -G \int \frac{\rho dV}{r} \\ \gamma_{44} &= -\frac{\kappa c^2}{4\pi} \int \frac{\rho dV}{r} \end{aligned} \right\} \begin{aligned} \kappa &= \frac{8\pi G}{c^4} \\ \varphi &= \frac{1}{2} c^2 \gamma_{44} \\ \gamma_{44} &= \frac{2\varphi}{c^2} = -\frac{2G}{c^2} \int \frac{\rho dV}{r} \end{aligned}$$

Stacjonarne słabe pole grawitacyjne jest skutkiem wpływu stacjonarnego rozkładu masy na metrykę czasoprzestrzeni.

$$(ds)^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$$

$$g_{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu} + \gamma_{\mu\nu}$$

$$\gamma_{11} = \gamma_{22} = \gamma_{33} = -\gamma_{44}$$

$$\gamma_{44} = -\frac{2G}{c^2} \int \frac{\rho dV}{r}$$

$$g_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} 1-\gamma_{44} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1-\gamma_{44} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1-\gamma_{44} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1+\gamma_{44} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1-2c^{-2}\varphi & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1-2c^{-2}\varphi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1-2c^{-2}\varphi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1+2c^{-2}\varphi \end{bmatrix}$$

$$(ds)^2 = (1-\gamma_{44}) \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 \right] + (1+\gamma_{44}) (dx^4)^2$$

$$(ds)^2 = \left(1 + \frac{\kappa c^2}{4\pi} \int \frac{\rho dV}{r} \right) \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 \right] + \left(1 - \frac{\kappa c^2}{4\pi} \int \frac{\rho dV}{r} \right) (dx^4)^2$$

$$(ds)^2 = \left(1 + \frac{2G}{c^2} \int \frac{\rho dV}{r} \right) \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 \right] + \left(1 - \frac{2G}{c^2} \int \frac{\rho dV}{r} \right) (dx^4)^2$$

$$(ds)^2 = (1+2c^{-2}\varphi) \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 \right] + (1-2c^{-2}\varphi) (dx^4)^2$$

Potencjał grawitacyjny jest tensorem o niezerowych składowych diagonalnych.

$$\left. \begin{aligned} \varphi_{11} &\stackrel{df}{=} \frac{1}{2} c^2 \gamma_{11} = -\frac{1}{2} c^2 \gamma_{44} = \frac{1}{2} c^2 (g_{11} - 1) = -\varphi \\ \varphi_{22} &\stackrel{df}{=} \frac{1}{2} c^2 \gamma_{22} = -\frac{1}{2} c^2 \gamma_{44} = \frac{1}{2} c^2 (g_{22} - 1) = -\varphi \\ \varphi_{33} &\stackrel{df}{=} \frac{1}{2} c^2 \gamma_{33} = -\frac{1}{2} c^2 \gamma_{44} = \frac{1}{2} c^2 (g_{33} - 1) = -\varphi \\ \varphi_{44} &\stackrel{df}{=} \frac{1}{2} c^2 \gamma_{44} = +\frac{1}{2} c^2 \gamma_{44} = \frac{1}{2} c^2 (g_{44} - 1) = +\varphi \end{aligned} \right\} \varphi_{\mu\nu} = \frac{1}{2} c^2 \gamma_{\mu\nu} = \frac{1}{2} c^2 (g_{\mu\nu} - \delta_{\mu\nu})$$

$$\varphi_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} -\varphi & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\varphi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\varphi & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \varphi \end{bmatrix} = \frac{1}{2} c^2 \begin{bmatrix} \gamma_{11} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \gamma_{22} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \gamma_{33} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \gamma_{44} \end{bmatrix} = \frac{1}{2} c^2 \begin{bmatrix} g_{11} - 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & g_{22} - 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & g_{33} - 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & g_{44} - 1 \end{bmatrix}$$

W teorii grawitacji Newtona wykorzystuje się tylko składową $\varphi_{44} = \frac{1}{2} c^2 \gamma_{44} = \frac{1}{2} c^2 (g_{44} - 1)$.

• **Równania ruchu w przypadku słabego stacjonarnego pola grawitacyjnego**

Założymy za Einsteinem, że ruch swobodnego punktu materialnego jest opisywany równaniami

$$\frac{d^2 x^\mu}{ds^2} + \Gamma_{\alpha\beta}^\mu \frac{dx^\alpha}{ds} \frac{dx^\beta}{ds} = 0,$$

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu.$$

Są to równania różniczkowe linii geodezyjnej (geodetyki).

$$\frac{d^2 x^\mu}{ds^2} + \Gamma_{\alpha\beta}^\mu \frac{dx^\alpha}{ds} \frac{dx^\beta}{ds} = 0$$

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$$

$$g_{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu} + \gamma_{\mu\nu}$$

$$|\gamma_{\mu\nu}| \ll 1$$

$$x^4 = ict$$

$$\sum_{\mu=1}^4 dx^{(\mu)2} = dx^{(4)2} (1 - v^2 c^{-2})$$

$$v \ll c$$

$$\left| \frac{dx^1}{dx^4} \right| \ll \frac{dx^4}{dx^4} = 1$$

$$\left| \frac{dx^2}{dx^4} \right| \ll \frac{dx^4}{dx^4} = 1$$

$$\left| \frac{dx^3}{dx^4} \right| \ll \frac{dx^4}{dx^4} = 1$$

$$\Gamma_{\alpha\beta}^\mu = g^{\mu\sigma} [\sigma]_{\alpha\beta}$$

$$[\sigma]_{\alpha\beta} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial \gamma_{\beta\mu}}{\partial x^\alpha} + \frac{\partial \gamma_{\alpha\mu}}{\partial x^\beta} - \frac{\partial \gamma_{\alpha\beta}}{\partial x^\mu} \right)$$

$$\frac{\partial \gamma_{4\mu}}{\partial x^4} \approx 0$$

$$\kappa = \frac{8\pi G}{c^4} = 2,073 \cdot 10^{-43} \frac{s^2}{kg \cdot m}$$

W teorii Newtona:

$$\varphi = \varphi_{44} = \frac{1}{2} c^2 \gamma_{44}$$

$$\frac{d^2 x^\mu}{dt^2} = - \frac{\partial \varphi}{\partial x^\mu}$$

$$ds^2 = (\delta_{\mu\nu} + \gamma_{\mu\nu}) dx^\mu dx^\nu \approx dx^{(\mu)2} =$$

$$= dx^{(4)2} (1 - v^2 c^{-2}) \approx dx^{(4)2}$$

$$ds^2 \approx dx^{(4)2}$$

$$ds \approx dx^4$$

$$\frac{d^2 x^\mu}{dx^{(4)2}} + \Gamma_{\alpha\beta}^\mu \frac{dx^\alpha}{dx^4} \frac{dx^\beta}{dx^4} = 0$$

$$\frac{d^2 x^\mu}{dx^{(4)2}} + \Gamma_{44}^\mu \frac{dx^4}{dx^4} \frac{dx^4}{dx^4} = 0$$

$$\frac{d^2 x^\mu}{dx^{(4)2}} + \Gamma_{44}^\mu = 0$$

$$\Gamma_{\alpha\beta}^\mu \approx \delta_{\mu\sigma} [\sigma]_{\alpha\beta} = [\sigma]_{\alpha\beta} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial \gamma_{\beta\mu}}{\partial x^\alpha} + \frac{\partial \gamma_{\alpha\mu}}{\partial x^\beta} - \frac{\partial \gamma_{\alpha\beta}}{\partial x^\mu} \right)$$

$$\Gamma_{44}^\mu \approx \frac{1}{2} \left(\frac{\partial \gamma_{4\mu}}{\partial x^4} + \frac{\partial \gamma_{4\mu}}{\partial x^4} - \frac{\partial \gamma_{44}}{\partial x^\mu} \right)$$

$$\frac{\partial \gamma_{4\mu}}{\partial x^4} \approx 0$$

$$\Gamma_{44}^\mu \approx - \frac{1}{2} \frac{\partial \gamma_{44}}{\partial x^\mu}$$

$$\frac{d^2 x^\mu}{dx^{(4)2}} \approx \frac{\partial (\frac{1}{2} \gamma_{44})}{\partial x^\mu} \quad \text{lub} \quad \boxed{\frac{d^2 x^\mu}{dt^2} \approx - \frac{\partial (\frac{1}{2} c^2 \gamma_{44})}{\partial x^\mu}}$$

$$\frac{d^2 x^\mu}{dt^2} = - \frac{\partial \varphi}{\partial x^\mu} = - \frac{\partial \varphi_{44}}{\partial x^\mu} = c^2 \Gamma_{44}^\mu = \text{natężenie pola grawitacyjnego, przyspieszenie grawitacyjne}$$

$$\varphi = \varphi_{44} = \frac{1}{2} c^2 \gamma_{44} = \frac{1}{2} c^2 (g_{44} - 1) = \text{potencjał pola grawitacyjnego}$$

$$\Gamma_{44}^\mu = \frac{1}{c^2} \frac{d^2 x^\mu}{dt^2}$$

$$g_{44} = 2c^{-2} \varphi + 1$$

$$\gamma_{44} = 2c^{-2} \varphi$$

• **Wpływ potencjału grawitacyjnego na odległość przestrzenną dwóch zdarzeń**

W układzie współrzędnych kartezjańskich w obszarze bez pola grawitacyjnego:

$$(ds_0)^2 = (dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 + (dx^4)^2,$$

w obecności pola grawitacyjnego:

$$(ds)^2 = \left(1 + \frac{2GM}{c^2 r}\right) \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 \right] + \left(1 - \frac{2GM}{c^2 r}\right) (dx^4)^2, \quad \varphi = -\frac{GM}{r}.$$

Porównując przyrosty współrzędnych przestrzennych bez pola i w polu, otrzymamy

$$(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 < \left(1 + \frac{2GM}{c^2 r}\right) \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 \right]$$

$$\downarrow \quad \sqrt{1+a} \cong 1 + \frac{1}{2}a, \text{ bo } (1 + \frac{1}{2}a)^2 = 1 + a + \frac{1}{4}a^2 \cong 1 + a, \quad a = \frac{2GM}{c^2 r}$$

$$\sqrt{(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2} < \left(1 + \frac{GM}{c^2 r}\right) \sqrt{(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2}$$

Oznaczmy przez dL_0 i dL fizyczne (prawdziwe) odległości przestrzenne dwóch zdarzeń odpowiednio bez pola i w polu:

$$dL_0 = \sqrt{(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2}$$

$$dL = \sqrt{1 + \frac{2GM}{c^2 r}} \sqrt{(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2} = \sqrt{1 - \frac{2\varphi}{c^2}} dL_0 = \sqrt{1 + \frac{2|\varphi|}{c^2}} dL_0 \cong \left(1 + \frac{|\varphi|}{c^2}\right) dL_0$$

$$dL_0 < dL$$

Potencjał grawitacyjny φ ma wpływ na fizyczną odległość przestrzenną dwóch zdarzeń zachodzących w polu grawitacyjnym. W silniejszym polu grawitacyjnym fizyczna odległość przestrzenna staje się większa.

• **Wpływ potencjału grawitacyjnego na odstęp czasu między dwoma zdarzeniami**

Porównując przyrosty współrzędnych czasowych bez pola i w polu, otrzymamy

$$(dx^4)^2 = -c^2 dt^2 < \left(1 - \frac{2GM}{c^2 r}\right) (dx^4)^2 = -\left(1 - \frac{2GM}{c^2 r}\right) c^2 dt^2, \quad \varphi = -\frac{GM}{r}$$

$$dt^2 > \left(1 - \frac{2GM}{c^2 r}\right) dt^2$$

$$\downarrow \quad \sqrt{1-a} \cong 1 - \frac{1}{2}a \text{ bo } (1 - \frac{1}{2}a)^2 = 1 - a + \frac{1}{4}a^2 \cong 1 - a, \quad a = \frac{2GM}{c^2 r}$$

$$dt > \sqrt{1 - \frac{2GM}{c^2 r}} dt \cong \left(1 - \frac{GM}{c^2 r}\right) dt$$

Oznaczmy przez $d\tau_0$ i $d\tau$ fizyczne (prawdziwe) odstępy czasu między dwoma zdarzeniami odpowiednio bez pola i w polu:

$$d\tau_0 = dt, \quad d\tau = \sqrt{1 - \frac{2GM}{c^2 r}} dt \cong \left(1 - \frac{GM}{c^2 r}\right) dt, \quad d\tau = \sqrt{1 + \frac{2\varphi}{c^2}} dt = \sqrt{1 - \frac{2|\varphi|}{c^2}} dt$$

$$d\tau_0 > d\tau$$

Potencjał grawitacyjny φ ma wpływ na fizyczny odstęp czasu między dwoma zdarzeniami zachodzącymi w polu grawitacyjnym. W silniejszym polu grawitacyjnym fizyczny odstęp czasu między dwoma zdarzeniami staje się mniejszy.

• **Przesunięcie linii spektralnych w polu grawitacyjnym**

Zbadamy wpływ potencjału pola grawitacyjnego na częstotliwość światła. Niech punkty emisji i obserwacji światła (fotonu) będą różnymi punktami w czasoprzestrzeni.

$$\frac{\nu_{em}}{\nu_{ob}} = \frac{d\tau_{ob}}{d\tau_{em}}$$

$$d\tau_{ob} = \sqrt{1 + \frac{2\varphi_{ob}}{c^2}} dt = \sqrt{1 - \frac{2|\varphi_{ob}|}{c^2}} dt$$

$$d\tau_{em} = \sqrt{1 + \frac{2\varphi_{em}}{c^2}} dt = \sqrt{1 - \frac{2|\varphi_{em}|}{c^2}} dt$$

$$\frac{\nu_{em}}{\nu_{ob}} = \sqrt{\frac{1 - \frac{2|\varphi_{ob}|}{c^2}}{1 - \frac{2|\varphi_{em}|}{c^2}}} \approx \frac{1 - \frac{|\varphi_{ob}|}{c^2}}{1 - \frac{|\varphi_{em}|}{c^2}} \approx \left(1 - \frac{|\varphi_{ob}|}{c^2}\right) \left(1 + \frac{|\varphi_{em}|}{c^2}\right) \approx 1 + \frac{1}{c^2} (|\varphi_{em}| - |\varphi_{ob}|)$$

$d\tau_{em}$, $d\tau_{ob}$ = różniczka czasu fizycznego (prawdziwego) odpowiednio w punkcie emisji i w punkcie obserwacji

dt = nie przeskalowana różniczka czasu

ν_{em} , ν_{ob} = częstotliwość światła odpowiednio w punkcie emisji i w punkcie obserwacji

φ_{em} , φ_{ob} = potencjał pola grawitacyjnego odpowiednio w punkcie emisji i w punkcie obserwacji światła (fotonu)

$$\varphi = -\frac{GM}{r}$$

Częstotliwość światła wędrującego w czasoprzetrzeni jest tym większa, im większa jest bezwzględna wartość potencjału grawitacyjnego. Światło oddalające się od emitera, wchodząc w obszar słabszego pola zmniejsza swoją częstotliwość, a wchodząc w obszar silniejszego pola zwiększa swoją częstotliwość.

Miarą przesunięcia grawitacyjnego linii spektralnych jest wielkość

$$z_G = \frac{\nu_{em} - \nu_{ob}}{\nu_{ob}} = \frac{\nu_{em}}{\nu_{ob}} - 1 \approx \frac{1}{c^2} (|\varphi_{em}| - |\varphi_{ob}|) = \frac{1}{c^2} (\varphi_{ob} - \varphi_{em}) = \pm \frac{1}{c^2} \left(\frac{GM}{r} - \frac{GM}{r \pm L} \right),$$

$$z_G = \pm \frac{gL}{c^2} \frac{1}{1 \pm \frac{L}{r}}; \text{ gdy } L \ll r, \text{ to}$$

$$z_G = \pm \frac{gL}{c^2}$$

L = odległość między punktami emisji i obserwacji

g = przyspieszenie grawitacyjne w odległości r od centrum

\pm plus, gdy punkt emisji był bliżej centrum niż punkt obserwacji

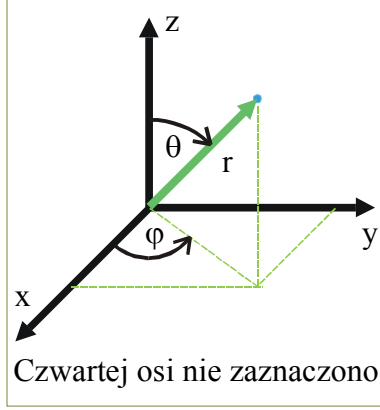
minus, gdy punkt emisji był dalej od centrum niż punkt obserwacji

Ostatnią relację potwierdzili doświadczalnie Pound i Rebka w 1960, wykorzystując zjawiska Mössbauera i Dopplera. Emiterem promieniowania gamma ($h\nu = 14,4 \text{ keV}$) był ^{57}Co , a absorberem ^{57}Fe . Emiter i absorber były umieszczane na przemian, raz pierwszy na dole, a drugi na górze i odwrotnie. Grawitacyjne przesunięcie było niwelowane przesunięciem dopplerowskim.

3 DOKŁADNE ROZWIĄZANIE SCHWARZSCHILD

- **Próżniowe (zewnętrzne) rozwiązanie Schwarzschilda**

Do opisu płaskiej przestrzeni Minkowskiego używa się między innymi ortogonalnego układu współrzędnych sferycznych.



$$\begin{aligned}x &= r \sin \theta \cos \varphi \\y &= r \sin \theta \sin \varphi \\z &= r \cos \theta \\ict &= ict\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}x^1 &= r \\x^2 &= \theta \\x^3 &= \varphi \\x^4 &= ict\end{aligned}$$

$$g_{\alpha\beta} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & r^2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & r^2 \sin^2 \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$ds^2 = dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2 + d(ict)^2$$

$$ds^2 = d(x^1)^2 + (x^1)^2 (dx^2)^2 + (x^1)^2 \sin^2 x^2 (dx^3)^2 + (dx^4)^2$$

Stacjonarne sferycznie symetryczne pole grawitacyjne, którego źródłem jest masa rozmieszczona wokół środka układu współrzędnych z zachowaniem sferycznej symetrii, jest skutkiem zmiany metryki czasoprzestrzeni. Postulujemy, że w odpowiednio dużej odległości od źródła metryka pustej czasoprzestrzeni będzie miała postać:

$$ds^2 = e^\lambda dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2 + e^\nu d(ict)^2$$

$$ds^2 = e^\lambda (dx^1)^2 + (x^1)^2 (dx^2)^2 + (x^1)^2 \sin^2 x^2 (dx^3)^2 + e^\nu (dx^4)^2$$

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

$$g_{\alpha\beta} = \begin{bmatrix} e^\lambda & 0 & 0 & 0 \\ 0 & r^2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & r^2 \sin^2 \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & e^\nu \end{bmatrix}$$

$$g_{11} = e^\lambda$$

$$g_{22} = (x^1)^2 = r^2$$

$$g_{33} = (x^1)^2 \sin^2 x^2 = r^2 \sin^2 \theta$$

$$g_{44} = e^\nu$$

Pozostałe $g_{\alpha\beta}$ są równe zero.

$$\left. \begin{aligned} g^{\alpha\beta} &= \frac{(-1)^{\alpha+\beta} \Delta^{\alpha\beta}}{g} \\ (-1)^{\alpha+\alpha} &= 1 \\ \Delta^{\alpha\alpha} &= g(g^{\alpha\alpha})^{-1} \\ g &= g_{11}g_{22}g_{33}g_{44} \end{aligned} \right\} \Rightarrow g^{\alpha\alpha} = (g_{\alpha\alpha})^{-1}$$

$$g^{11} = e^{-\lambda}$$

$$g^{22} = (x^1)^{-2} = r^{-2}$$

$$g^{33} = (x^1)^{-2} \sin^{-2} x^2 = r^{-2} \sin^{-2} \theta$$

$$g^{44} = e^{-\nu}$$

Pozostałe $g^{\alpha\beta}$ są równe zero.

Założenie stacjonarności i sferycznej symetrii implikuje odpowiednio

$$\frac{\partial g_{\alpha\beta}}{\partial x^4} = 0, \quad g_{\alpha\beta} = g_{\alpha\beta}(x^1, x^2, x^3), \quad \frac{\partial g^{\alpha\beta}}{\partial x^4} = 0, \quad g^{\alpha\beta} = g^{\alpha\beta}(x^1, x^2, x^3) \quad \text{oraz}$$

$$\lambda = \lambda(x^1) = \lambda(r), \quad \nu = \nu(x^1) = \nu(r).$$

$$\Gamma_{11}^1 = \mathbf{g}^{11} \left[\begin{matrix} 11 \\ 1 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \mathbf{g}^{11} \frac{\partial \mathbf{g}_{11}}{\partial x^1} = \frac{1}{2} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1}$$

$$\Gamma_{22}^1 = \mathbf{g}^{11} \left[\begin{matrix} 22 \\ 1 \end{matrix} \right] = \mathbf{g}^{11} \left(\frac{\partial \mathbf{g}_{21}}{\partial x^2} - \frac{1}{2} \frac{\partial \mathbf{g}_{22}}{\partial x^1} \right) = -\frac{1}{2} \mathbf{g}^{11} \frac{\partial \mathbf{g}_{22}}{\partial x^1} = -e^{-\lambda} x^1$$

$$\Gamma_{33}^1 = \mathbf{g}^{11} \left[\begin{matrix} 33 \\ 1 \end{matrix} \right] = \mathbf{g}^{11} \left(\frac{\partial \mathbf{g}_{31}}{\partial x^3} - \frac{1}{2} \frac{\partial \mathbf{g}_{33}}{\partial x^1} \right) = -\frac{1}{2} \mathbf{g}^{11} \frac{\partial \mathbf{g}_{33}}{\partial x^1} = -e^{-\lambda} x^1 \sin^2 x^2$$

$$\Gamma_{44}^1 = \mathbf{g}^{11} \left[\begin{matrix} 44 \\ 1 \end{matrix} \right] = \mathbf{g}^{11} \left(\frac{\partial \mathbf{g}_{41}}{\partial x^4} - \frac{1}{2} \frac{\partial \mathbf{g}_{44}}{\partial x^1} \right) = -\frac{1}{2} \mathbf{g}^{11} \frac{\partial \mathbf{g}_{44}}{\partial x^1} = -\frac{1}{2} e^{v-\lambda} \frac{\partial v}{\partial x^1}$$

$$\Gamma_{12}^2 = \Gamma_{21}^2 = \mathbf{g}^{22} \left[\begin{matrix} 12 \\ 2 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \mathbf{g}^{22} \frac{\partial \mathbf{g}_{22}}{\partial x^1} = (x^1)^{-1}$$

$$\Gamma_{33}^2 = \mathbf{g}^{22} \left[\begin{matrix} 33 \\ 2 \end{matrix} \right] = \mathbf{g}^{22} \left(\frac{\partial \mathbf{g}_{32}}{\partial x^3} - \frac{1}{2} \frac{\partial \mathbf{g}_{33}}{\partial x^2} \right) = -\frac{1}{2} \mathbf{g}^{22} \frac{\partial \mathbf{g}_{33}}{\partial x^2} = -\sin x^2 \cos x^2$$

$$\Gamma_{13}^3 = \Gamma_{31}^3 = \mathbf{g}^{33} \left[\begin{matrix} 13 \\ 3 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \mathbf{g}^{33} \frac{\partial \mathbf{g}_{33}}{\partial x^1} = (x^1)^{-1}$$

$$\Gamma_{23}^3 = \Gamma_{32}^3 = \mathbf{g}^{33} \left[\begin{matrix} 23 \\ 3 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \mathbf{g}^{33} \frac{\partial \mathbf{g}_{33}}{\partial x^2} = \operatorname{ctg} x^2$$

$$\Gamma_{14}^4 = \Gamma_{41}^4 = \mathbf{g}^{44} \left[\begin{matrix} 14 \\ 4 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \mathbf{g}^{44} \frac{\partial \mathbf{g}_{44}}{\partial x^1} = \frac{1}{2} \frac{\partial v}{\partial x^1}$$

Pozostałe $\Gamma_{\alpha\beta}^\gamma$ są równe zeru.

$$R_{11} = \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^1} + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^2 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^3 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{14}^4$$

$$R_{11} = \frac{1}{2} \frac{\partial^2 v}{\partial x^1 \partial x^1} + \frac{1}{4} \left(\frac{\partial v}{\partial x^1} \right)^2 - \frac{1}{4} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \cdot \frac{\partial v}{\partial x^1} - \frac{1}{x^1} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1}$$

$$R_{22} = \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{22}^1}{\partial x^1} + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^3 + \Gamma_{22}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{14}^4$$

$$R_{22} = -1 + e^{-\lambda} \left(1 - \frac{1}{2} x^1 \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} + \frac{1}{2} x^1 \frac{\partial v}{\partial x^1} \right)$$

$$R_{33} = -\frac{\partial \Gamma_{33}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{33}^2}{\partial x^2} + \Gamma_{33}^1 \Gamma_{13}^3 + \Gamma_{33}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{14}^4$$

$$R_{33} = \sin^2 x^2 \left[-1 + e^{-\lambda} \left(1 - \frac{1}{2} x^1 \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} + \frac{1}{2} x^1 \frac{\partial v}{\partial x^1} \right) \right] = R_{22} \sin^2 x^2$$

$$R_{44} = -\frac{\partial \Gamma_{44}^1}{\partial x^1} + \Gamma_{44}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{13}^3$$

$$R_{44} = e^{v-\lambda} \left[\frac{1}{2} \frac{\partial^2 v}{\partial x^1 \partial x^1} - \frac{1}{4} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \frac{\partial v}{\partial x^1} + \frac{1}{4} \left(\frac{\partial v}{\partial x^1} \right)^2 + \frac{1}{x^1} \frac{\partial v}{\partial x^1} \right]$$

Pozostałe składowe tensora $R_{\alpha\beta}$ są równe zeru.

Równania pola grawitacyjnego w pustej przestrzeni poza obszarem źródłowej masy, ze względu na $T_{\mu\nu} = 0$, redukują się do $R_{\mu\nu} = 0$.

$$R_{11} = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \frac{1}{2} \frac{\partial^2 v}{\partial x^1 \partial x^1} + \frac{1}{4} \left(\frac{\partial v}{\partial x^1} \right)^2 - \frac{1}{4} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \cdot \frac{\partial v}{\partial x^1} - \frac{1}{x^1} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} = 0$$

$$\left. \begin{array}{l} R_{22} = 0 \\ R_{33} = 0 \end{array} \right\} \Leftrightarrow -1 + e^{-\lambda} \left(1 - \frac{1}{2} x^1 \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} + \frac{1}{2} x^1 \frac{\partial v}{\partial x^1} \right) = 0$$

$$R_{44} = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \frac{1}{2} \frac{\partial^2 v}{\partial x^1 \partial x^1} - \frac{1}{4} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \frac{\partial v}{\partial x^1} + \frac{1}{4} \left(\frac{\partial v}{\partial x^1} \right)^2 + \frac{1}{x^1} \frac{\partial v}{\partial x^1} = 0$$

Odejmując stronami od trzeciego równania pierwsze równanie, otrzymujemy

$$\frac{1}{x^1} \frac{\partial v}{\partial x^1} + \frac{1}{x^1} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial v}{\partial x^1} + \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} = 0 \quad \Rightarrow \quad v = -\lambda + b, \quad b = \text{const.}$$

Podstawiając ten wynik do drugiego równania, mamy

$$-1 + e^{-\lambda} \left(1 - x^1 \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \right) = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \frac{\partial x^1 e^{-\lambda}}{\partial x^1} = 1 \quad \Rightarrow \quad e^{-\lambda} = 1 + \frac{a}{x^1}, \quad e^{\lambda} = \frac{1}{1 + \frac{a}{x^1}}, \quad a = \text{const.},$$


$$e^v = e^{-\lambda + b} = e^b e^{-\lambda} = e^b \left(1 + \frac{a}{x^1} \right),$$

$$\stackrel{\text{zał}}{b=0} \quad \Rightarrow \quad e^v = e^{-\lambda} = 1 + \frac{a}{x^1}.$$

Po uwzględnieniu powyższej relacji, kwadrat elementu liniowego przyjmuje postać

$$ds^2 = \left(1 + \frac{a}{x^1} \right)^{-1} (dx^1)^2 + (x^1)^2 (dx^2)^2 + (x^1)^2 \sin^2 x^2 (dx^3)^2 + \left(1 + \frac{a}{x^1} \right) (dx^4)^2.$$

$$\left. \begin{array}{l} g_{44} = 1 + \frac{a}{x^1} \\ g_{44} = 1 + \gamma_{44} \\ \varphi = \frac{1}{2} c^2 \gamma_{44} \\ \varphi = -\frac{GM}{r} \\ x^1 = r \gg r_0 \end{array} \right\} \Rightarrow a = -\frac{2GM}{c^2}$$



φ = potencjał grawitacyjny
 M = masa rozmieszczona symetrycznie wokół
 środka układu współrzędnych wewnątrz sfery
 o promieniu r_0

Ostatecznie podstawowa różniczkowa forma kwadratowa pustej (swobodnej) czasoprzestrzeni Schwarzschilda dana jest przez

$$ds^2 = \left(1 - \frac{2GM}{c^2 x^1} \right)^{-1} (dx^1)^2 + (x^1)^2 (dx^2)^2 + (x^1)^2 \sin^2 x^2 (dx^3)^2 + \left(1 - \frac{2GM}{c^2 x^1} \right) (dx^4)^2$$

• Równanie orbity

Poszukamy geodetyki leżącej w hiperpłaszczyźnie $x^2 = \theta = \frac{1}{2}\pi$ ($dx^2 = 0$, $(dx^2)^2 = 0$) z metryką

$$ds^2 = \left(1 - \frac{2GM}{c^2 x^1}\right)^{-1} (dx^1)^2 + (x^1)^2 (dx^3)^2 + \left(1 - \frac{2GM}{c^2 x^1}\right) (dx^4)^2.$$

$$\left. \begin{array}{l} x^2 = \frac{1}{2}\pi \\ \sin^2 x^2 = 1 \\ v = -\lambda \end{array} \right\} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \Gamma_{11}^1 = -\Gamma_{14}^4 = -\Gamma_{41}^4 = \frac{1}{2} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \\ \Gamma_{22}^1 = \Gamma_{33}^1 = -e^{-\lambda} x^1 \\ \Gamma_{44}^1 = \frac{1}{2} e^{-2\lambda} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \\ \Gamma_{12}^2 = \Gamma_{21}^2 = \Gamma_{13}^3 = \Gamma_{31}^3 = \frac{1}{x^1} \\ \text{Pozostałe } \Gamma_{\alpha\beta}^\gamma = 0. \end{array} \right.$$

$$\left. \begin{array}{l} \frac{d^2 x^\mu}{ds^2} + \Gamma_{\alpha\beta}^\mu \frac{dx^\alpha}{ds} \frac{dx^\beta}{ds} = 0 \\ x^2 = 0 \\ \frac{dx^2}{ds} = 0 \\ \frac{d^2 x^2}{ds^2} = 0 \end{array} \right\} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \frac{d^2 x^1}{ds^2} + \Gamma_{11}^1 \left(\frac{dx^1}{ds}\right)^2 + \Gamma_{33}^1 \left(\frac{dx^3}{ds}\right)^2 + \Gamma_{44}^1 \left(\frac{dx^4}{ds}\right)^2 = 0 \\ 0 = 0 \\ \frac{d^2 x^3}{ds^2} + 2\Gamma_{13}^3 \frac{dx^1}{ds} \frac{dx^3}{ds} = 0 \\ \frac{d^2 x^4}{ds^2} + 2\Gamma_{14}^4 \frac{dx^1}{ds} \frac{dx^4}{ds} = 0 \end{array} \right.$$

$$\begin{aligned} \frac{d^2 x^1}{ds^2} + \frac{1}{2} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \left(\frac{dx^1}{ds}\right)^2 - e^{-\lambda} x^1 \left(\frac{dx^3}{ds}\right)^2 + \frac{1}{2} e^{-2\lambda} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \left(\frac{dx^4}{ds}\right)^2 &= 0 \\ \frac{d^2 x^3}{ds^2} + \frac{2}{x^1} \frac{dx^1}{ds} \frac{dx^3}{ds} = 0 &\Rightarrow (x^1)^2 \frac{d^2 x^3}{ds^2} + 2x^1 \frac{dx^1}{ds} \frac{dx^3}{ds} = 0 \Rightarrow \frac{d}{ds} \left[(x^1)^2 \frac{dx^3}{ds} \right] = 0 \\ \frac{d^2 x^4}{ds^2} - \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \frac{dx^1}{ds} \frac{dx^4}{ds} = 0 &\Rightarrow e^{-\lambda} \frac{d^2 x^4}{ds^2} - e^{-\lambda} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \frac{dx^1}{ds} \frac{dx^4}{ds} = 0 \Rightarrow \frac{d}{ds} \left(e^{-\lambda} \frac{dx^4}{ds} \right) = 0 \end{aligned}$$

$$\frac{d}{ds} \left[(x^1)^2 \frac{dx^3}{ds} \right] = 0 \Rightarrow (x^1)^2 \frac{dx^3}{ds} = A$$

$$\frac{d}{ds} \left(e^{-\lambda} \frac{dx^4}{ds} \right) = 0 \Rightarrow e^{-\lambda} \frac{dx^4}{ds} = B$$

A, B = stałe związane z daną geodetyką

$$\lambda = \lambda(x^1), \text{ dlatego } \frac{d\lambda}{ds} = \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \frac{dx^1}{ds} \text{ oraz } \frac{de^{-\lambda}}{ds} = -e^{-\lambda} \frac{\partial \lambda}{\partial x^1} \frac{dx^1}{ds}$$

Obliczymy kwadrat skalarny wektora $\frac{dx^\mu}{ds}$ stycznego do geodetyki.

$$\begin{aligned}
 e^\nu &= e^{-\lambda} = 1 - \frac{2GM}{c^2 x^1} \\
 x^2 &= \frac{1}{2} \pi \\
 \sin^2 x^2 &= 1 \\
 \frac{dx^2}{ds} &= 0 \\
 \frac{dx^3}{ds} &= \frac{B}{(x^1)^2} \\
 \frac{dx^4}{ds} &= A e^\lambda \\
 x^1 &= r \\
 e^{-\lambda} &= 1 - \frac{2GM}{c^2 r} \\
 \frac{dr}{r} &= \frac{1}{r} \\
 x^3 &= \varphi \\
 \frac{1}{r^4} \left(\frac{dr}{d\varphi} \right)^2 &= \left(\frac{d\frac{1}{r}}{d\varphi} \right)^2 \\
 \frac{1}{p} &= -\frac{GM}{c^2} \frac{D}{B^2} \\
 \alpha &= \frac{3GM}{c^2} \\
 \text{Dla Słońca} \\
 \alpha &\approx 4,44 \cdot 10^3 \text{ m}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 g_{11} &= e^\lambda \\
 g_{22} &= (x^1)^2 \\
 g_{33} &= (x^1)^2 \sin^2 x^2 = (x^1)^2 \\
 g_{44} &= e^\nu = e^{-\lambda} \\
 g_{\mu\nu} \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} &= e^\lambda \left(\frac{dx^1}{ds} \right)^2 + (x^1)^2 \left(\frac{dx^3}{ds} \right)^2 + e^{-\lambda} \left(\frac{dx^4}{ds} \right)^2 = \text{const} = D \\
 \left(\frac{dx^1}{ds} \right)^2 &= -A^2 + D e^{-\lambda} - \frac{B^2}{(x^1)^2} e^{-\lambda}
 \end{aligned}$$

Ostatnie równanie dzielimy stronami przez

$$(x^1)^4 \left(\frac{dx^3}{ds} \right)^2 = B^2, \text{ otrzymując}$$

$$\frac{1}{(x^1)^4} \left(\frac{dx^1}{ds} \right)^2 = -\frac{A^2}{B^2} + \frac{D}{B^2} e^{-\lambda} - \frac{1}{(x^1)^2} e^{-\lambda}$$

$$\frac{1}{r^4} \left(\frac{dr}{d\varphi} \right)^2 = \left(\frac{d\frac{1}{r}}{d\varphi} \right)^2 = -\frac{A^2}{B^2} + \frac{D}{B^2} - \frac{2GM D}{c^2 B^2} \frac{1}{r} - \frac{1}{r^2} + \frac{2GM}{c^2} \frac{1}{r^3}$$

$$\left(\frac{d\sigma}{d\varphi} \right)^2 = -\frac{A^2}{B^2} + \frac{D}{B^2} - \frac{2GM D}{c^2 B^2} \sigma - \sigma^2 + \frac{2GM}{c^2} \sigma^3$$

Równanie to różniczkujemy obustronnie względem φ

$$\frac{d}{d\varphi} \left(\frac{d\sigma}{d\varphi} \right)^2 = \frac{d}{d\varphi} \left(-\frac{A^2}{B^2} + \frac{D}{B^2} - \frac{2GM D}{c^2 B^2} \sigma - \sigma^2 + \frac{2GM}{c^2} \sigma^3 \right)$$

$$2 \frac{d\sigma}{d\varphi} \frac{d^2\sigma}{d\varphi^2} = -\frac{2GM D}{c^2 B^2} \frac{d\sigma}{d\varphi} - 2\sigma \frac{d\sigma}{d\varphi} + \frac{6GM}{c^2} \sigma^2 \frac{d\sigma}{d\varphi}$$

a następnie dzielimy obustronnie przez

$$2 \frac{d\sigma}{d\varphi}, \text{ otrzymując}$$

$$\frac{d^2\sigma}{d\varphi^2} = -\frac{GM}{c^2} \frac{D}{B^2} - \sigma + \frac{3GM}{c^2} \sigma^2 \text{ lub}$$

$$\frac{d^2\sigma}{d\varphi^2} = \frac{1}{p} - \sigma + \alpha \sigma^2$$

Równanie orbity

• Obrót orbity

Zauważmy, że otrzymane równanie orbity w stacjonarnym centralnie symetrycznym polu grawitacyjnym różni się od analogicznego równania w teorii Newtona członem $\alpha\sigma^2$. Poszukamy rozwiązania tego równania w postaci $\sigma = \sigma_0 + \sigma_1$, gdzie $\sigma_0 = p^{-1}(1 + e \cos \varphi)$ jest rozwiązaniem newtonowskim, a σ_1 poprawką wynikającą z ogólnej teorii względności odpowiedzialną za obrót orbity.

$$\frac{d^2\sigma_0}{d\varphi^2} = \frac{1}{p} - \sigma_0 \Rightarrow \sigma_0 = \frac{1}{p} + \frac{e}{p} \cos \varphi$$

$$\frac{d^2\sigma}{d\varphi^2} = \frac{1}{p} - \sigma + \alpha\sigma^2 \Rightarrow \sigma = \sigma_0 + \sigma_1$$

$$\frac{d^2\sigma}{d\varphi^2} = \frac{d^2(\sigma_0 + \sigma_1)}{d\varphi^2} = \frac{d^2\sigma_0}{d\varphi^2} + \frac{d^2\sigma_1}{d\varphi^2} = \frac{1}{p} - \sigma_0 + \frac{d^2\sigma_1}{d\varphi^2} = \frac{1}{p} - \sigma + \alpha\sigma^2 = \frac{1}{p} - \sigma_0 - \sigma_1 + \alpha(\sigma_0 + \sigma_1)^2$$

$$\frac{d^2\sigma_1}{d\varphi^2} = -\sigma_1 + \alpha(\sigma_0 + \sigma_1)^2$$

$$\frac{d^2\sigma_1}{d\varphi^2} + \sigma_1 = \frac{2\alpha e}{p^2} \cos \varphi + \left[\alpha\sigma_1^2 + \frac{2\alpha}{p}\sigma_1 + \frac{2\alpha e}{p} \cos \varphi \cdot \sigma_1 + \frac{\alpha e^2}{p^2} \cos^2 \varphi + \frac{\alpha}{p^2} \right]$$

Człon $2\alpha e p^{-2} \cos \varphi$ odpowiada za obrót orbity, dając do σ_1 nieokresowy wkład.

$$\frac{d^2\sigma_1}{d\varphi^2} + \sigma_1 = \frac{2\alpha e}{p^2} \cos \varphi \Rightarrow \sigma_1 = \frac{\alpha e}{p^2} \varphi \sin \varphi$$

$$\sigma = \sigma_0 + \sigma_1 = \frac{1}{p} + \frac{e}{p} \cos \varphi + \frac{\alpha e}{p^2} \varphi \sin \varphi = \frac{1}{p} + \frac{e}{p} \left(\cos \varphi + \frac{\alpha}{p} \varphi \sin \varphi \right)$$

$$\cos \varphi - \Delta\varphi \sin \varphi \approx \cos(\varphi + \Delta\varphi)$$

$$\Delta\varphi = -\frac{\alpha}{p} \varphi$$

$$\sigma \approx \frac{1}{p} + \frac{e}{p} \cos \left(\varphi - \frac{\alpha}{p} \varphi \right) = \frac{1}{p} + \frac{e}{p} \cos \left[\left(1 - \frac{\alpha}{p} \right) \varphi \right]$$

Obliczmy kąt $\delta\varphi$, o który obraca się orbita w jej płaszczyźnie w czasie jednego obiegu.

$$\frac{1}{p} + \frac{e}{p} \cos \left[\left(1 - \frac{\alpha}{p} \right) \varphi + 2\pi \right] = \frac{1}{p} + \frac{e}{p} \cos \left[\left(1 - \frac{\alpha}{p} \right) (\varphi + 2\pi + \delta\varphi) \right]$$

$$\left(1 - \frac{\alpha}{p} \right) \varphi + 2\pi = \left(1 - \frac{\alpha}{p} \right) (\varphi + 2\pi + \delta\varphi)$$

$$\delta\varphi = \frac{2\pi\alpha}{p} \frac{1}{1 - \alpha p^{-1}} \approx \frac{2\pi\alpha}{p} \left(1 + \frac{\alpha}{p} \right) = 2\pi \left(\frac{\alpha}{p} + \frac{\alpha^2}{p^2} \right)$$

$$\alpha = \frac{3GM}{c^2}$$

$$\frac{1}{p} = -\frac{GM}{c^2} \cdot \frac{D}{B^2}, \quad \frac{1}{p} = \frac{GMm\mu}{L^2}$$

$$\mu = \frac{Mm}{M+m}, \quad L = \mu r^2 \dot{\varphi}$$

$$p = (1+e)r_{\min} = (1-e)r_{\max}$$

$$p = (1-e^2)a$$

$$e = \frac{r_{\max} - r_{\min}}{r_{\max} + r_{\min}}$$

$$-\frac{D}{B^2} = \frac{m\mu c^2}{L^2} = \frac{c^2}{GM(1+e)r_{\min}} = \frac{c^2}{GM(1-e)r_{\max}}$$

$$\frac{\alpha}{p} = \frac{3G^2}{c^2} \cdot \frac{M^2 m \mu}{L^2} = \frac{3G}{c^2} \cdot \frac{M}{(1+e)r_{\min}} = \frac{3G}{c^2} \cdot \frac{M}{(1-e)r_{\max}}$$

$$\delta\varphi \approx \frac{6\pi G}{c^2} \cdot \frac{M}{(1+e)r_{\min}} = \frac{6\pi G}{c^2} \cdot \frac{M}{(1-e)r_{\max}}$$

$$\delta\varphi \approx \frac{6\pi G}{c^2} \cdot \frac{M}{(1-e^2)a}$$

• Zakrzywienie toru promieni świetlnych w polu grawitacyjnym

Równanie orbity dla promienia świetlnego ($m = 0$), ze względu na znikanie członu $1/p$, redukuje się do

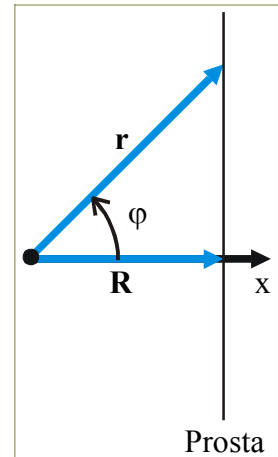
$$\frac{d^2\sigma}{d\varphi^2} = -\sigma + \alpha\sigma^2, \quad \sigma = \frac{1}{r}, \quad \alpha = \frac{3GM}{c^2} = \frac{3}{2} \cdot r_s, \quad r_s = \frac{2GM}{c^2}.$$

Równanie to rozwiążemy metodą kolejnych przybliżeń.

Pierwsze przybliżenie

$$\frac{d^2\sigma_0}{d\varphi^2} = -\sigma_0 \Rightarrow \sigma_0 = \frac{\cos\varphi}{R} \quad \text{lub} \quad r_0 = \frac{R}{\cos\varphi}, \quad -\frac{\pi}{2} \leq \varphi \leq \frac{\pi}{2}.$$

Rozwiązaniem jest równanie prostej we współrzędnych biegunowych. R jest odległością prostej od bieguna.



Drugie przybliżenie

$$\frac{d^2\sigma}{d\varphi^2} = -\sigma + \alpha\sigma^2 \Rightarrow \sigma = \sigma_0 + \sigma_1$$

$$\frac{d^2\sigma}{d\varphi^2} = \frac{d^2(\sigma_0 + \sigma_1)}{d\varphi^2} = \frac{d^2\sigma_0}{d\varphi^2} + \frac{d^2\sigma_1}{d\varphi^2} = -\sigma_0 + \frac{d^2\sigma_1}{d\varphi^2} = -\sigma + \alpha\sigma^2 = -(\sigma_0 + \sigma_1) + \alpha(\sigma_0 + \sigma_1)^2$$

$$\frac{d^2\sigma_1}{d\varphi^2} + \sigma_1 = \alpha(\sigma_0 + \sigma_1)^2 = \alpha\sigma_0^2 + 2\alpha\sigma_0\sigma_1 + \alpha\sigma_1^2 = \frac{\alpha \cos^2\varphi}{R^2} + \left[\frac{2\alpha \cos\varphi}{R} \cdot \sigma_1 + \alpha\sigma_1^2 \right]$$

$$\frac{d^2\sigma_1}{d\varphi^2} + \sigma_1 = \frac{\alpha \cos^2\varphi}{R^2} \Rightarrow \sigma_1 = \frac{\alpha}{3R^2} + \frac{\alpha}{3R^2} \sin^2\varphi$$

$$\sigma = \frac{1}{r} = \sigma_0 + \sigma_1 = \frac{\cos\varphi}{R} + \frac{\alpha}{3R^2} + \frac{\alpha}{3R^2} \sin^2\varphi \quad \text{lub} \quad r = \frac{\frac{3R^2}{2\alpha}}{1 + \left(\frac{3R}{2\alpha} - \frac{1}{2} \cos\varphi \right) \cos\varphi}$$

Asymptoty krzywej opisanej powyższym równaniem otrzymamy podstawiając $\sigma = 0$.

$$\cos\varphi = -\frac{\alpha}{3R} - \frac{\alpha}{3R} \sin^2\varphi$$

$$\varphi = \frac{\pi}{2} + \frac{1}{2}\Delta\varphi$$

$$\sin^2\varphi \approx 1$$

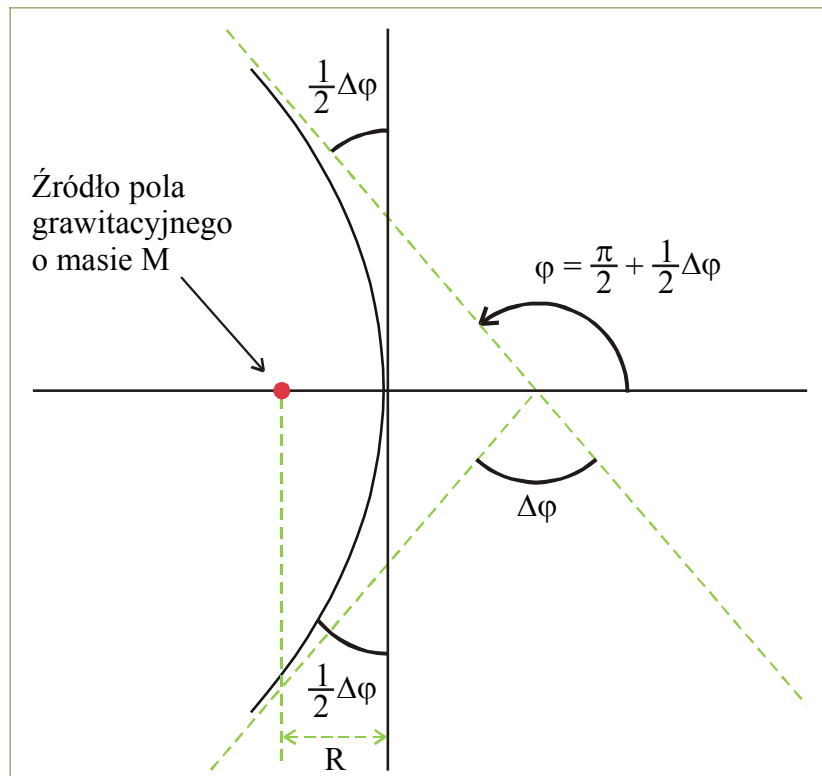
$$\cos\left(\frac{\pi}{2} + \frac{1}{2}\Delta\varphi\right) = -\frac{2\alpha}{3R}$$

$$\sin\frac{1}{2}\Delta\varphi = \frac{2\alpha}{3R}$$

$$\frac{1}{2}\Delta\varphi \approx \frac{2\alpha}{3R}$$

$$\Delta\varphi \approx \frac{4\alpha}{3R} = \frac{4GM}{c^2 R}$$

Promień świetlny porusza się po krzywej, której asymptoty tworzą kąt $\Delta\varphi$.



• **Metryka Schwarzschilda jako metryka zakrzywionej czasoprzestrzeni**

Przestrzeń n-wymiarową nazywamy zakrzywioną, jeżeli nie istnieje ortonormalny układ współrzędnych względem którego różniczka odległości ds między każdymi dwoma blisko położonymi punktami spełnia zależność

$$(ds)^2 = \sum_{\mu=1}^n (dx^\mu)^2.$$

Innymi słowy, przestrzeń jest płaska wtedy i tylko wtedy, gdy tensor metryczny $g_{\mu\nu}$ w każdym punkcie tej przestrzeni można przekształcić w tensor

$$g'_{\alpha\beta} = \delta_{\alpha\beta} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

przy pomocy ciągłej transformacji współrzędnych.

Przestrzeń jest płaska wtedy i tylko wtedy, gdy wszystkie składowe mieszane tensora krzywizny Grossmanna są równe zero

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

Miarą krzywizny przestrzeni zdarzeń (czasoprzestrzeni) jest przyrost współrzędnej kontrawariantnej wektora związany z przesunięciem równoległym wzdłuż zamkniętego konturu.

Przestrzeń jest zakrzywiona, jeżeli co najmniej jedna składowa tensora krzywizny R^{\dots} jest różna od zera.

Aby znaleźć różne od zera składowe mieszane tensora krzywizny, odpowiadającego metryce Schwarzschilda

$$(ds)^2 = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} (dr)^2 + r^2 (d\theta)^2 + r^2 \sin^2 \theta (d\varphi)^2 + \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) (dx^4)^2, \quad r_s = \frac{2GM}{c^2},$$

potrzebne będą składowe kowariantnego tensora metrycznego i jego wyznacznik, składowe kontrawariantnego tensora metrycznego i ostatecznie symbole Christoffela drugiego rodzaju i ich pochodne.

$$g_{rr} = g_{11} = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1}, \quad g_{\theta\theta} = g_{22} = r^2, \quad g_{\varphi\varphi} = g_{33} = r^2 \sin^2 \theta, \quad g_{x^4 x^4} = g_{44} = 1 - \frac{r_s}{r}$$

$$g = g_{11} g_{22} g_{33} g_{44} = r^4 \sin^2 \theta$$

$$g^{11} = g_{11}^{-1} = 1 - \frac{r_s}{r}, \quad g^{22} = g_{22}^{-1} = r^{-2}, \quad g^{33} = g_{33}^{-1} = r^{-2} \sin^{-2} \theta, \quad g^{44} = g_{44}^{-1} = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1}$$

$$\Gamma_{11}^1 = \frac{1}{2} g^{11} \frac{\partial g_{11}}{\partial r} = -\frac{1}{2} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \cdot \frac{r_s}{r^2}, \quad \Gamma_{22}^1 = -\frac{1}{2} g^{11} \frac{\partial g_{22}}{\partial r} = -\left(1 - \frac{r_s}{r}\right) \cdot r$$

$$\Gamma_{33}^1 = -\frac{1}{2} g^{11} \frac{\partial g_{33}}{\partial r} = -\left(1 - \frac{r_s}{r}\right) \cdot r \sin^2 \theta, \quad \Gamma_{44}^1 = -\frac{1}{2} g^{11} \frac{\partial g_{44}}{\partial r} = -\frac{1}{2} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) \frac{r_s}{r^2}$$

$$\Gamma_{12}^2 = \Gamma_{21}^2 = \frac{1}{2} g^{22} \frac{\partial g_{22}}{\partial r} = \frac{1}{r}, \quad \Gamma_{33}^2 = -\frac{1}{2} g^{22} \frac{\partial g_{33}}{\partial \theta} = -\sin \theta \cos \theta$$

$$\Gamma_{13}^3 = \Gamma_{31}^3 = \frac{1}{2} g^{33} \frac{\partial g_{33}}{\partial r} = \frac{1}{r}, \quad \Gamma_{23}^3 = \Gamma_{32}^3 = \frac{1}{2} g^{33} \frac{\partial g_{33}}{\partial \theta} = \operatorname{ctg} \theta$$

$$\Gamma_{14}^4 = \Gamma_{41}^4 = \frac{1}{2} g^{44} \frac{\partial g_{44}}{\partial r} = \frac{1}{2} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \cdot \frac{r_s}{r^2}$$

$$\begin{aligned}\frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial r} &= \frac{r_s(2r-r_s)}{2(r-r_s)^2 r^2}, & \frac{\partial \Gamma_{22}^1}{\partial r} &= -1, & \frac{\partial \Gamma_{33}^1}{\partial r} &= -\sin^2 \theta, & \frac{\partial \Gamma_{33}^1}{\partial \theta} &= -2\left(1-\frac{r_s}{r}\right)r \sin \theta \cos \theta \\ \frac{\partial \Gamma_{44}^1}{\partial r} &= r_s r^{-3} - \frac{3}{2} r_s^2 r^{-4}, & \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial r} &= -\frac{1}{r^2}, & \frac{\partial \Gamma_{33}^2}{\partial \theta} &= \sin^2 \theta - \cos^2 \theta, & \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial r} &= -\frac{1}{r^2} \\ \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial \theta} &= -\frac{1}{\sin^2 \theta} = -(1+\operatorname{ctg}^2 \theta), & \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial r} &= -\frac{r_s(2r-r_s)}{2(r-r_s)^2 r^2}\end{aligned}$$

Dysponując odpowiednimi „półproduktami”, możemy wyznaczyć różne od zera składowe mieszanego tensora krzywizny

$$R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} = \frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \Gamma_{\sigma\nu}^{\alpha} \Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} + \Gamma_{\sigma\mu}^{\alpha} \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma}.$$

$$R_{212}^1 = \frac{\partial \Gamma_{22}^1}{\partial r} - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{21}^2 + \Gamma_{11}^1 \Gamma_{22}^1 = -\frac{1}{2} \frac{r_s}{r}$$

$$R_{313}^1 = \frac{\partial \Gamma_{33}^1}{\partial r} - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{31}^3 + \Gamma_{11}^1 \Gamma_{33}^1 = -\frac{1}{2} \frac{r_s}{r} \sin^2 \theta$$

$$R_{414}^1 = \frac{\partial \Gamma_{44}^1}{\partial r} - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{41}^4 + \Gamma_{11}^1 \Gamma_{44}^1 = r_s r^{-3} - r_s^2 r^{-4} = \frac{r_s}{r^3} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) = \frac{2}{c^2 r} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) \frac{GM}{r^2}$$

$$R_{112}^2 = \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial r} - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{11}^1 + \Gamma_{21}^2 \Gamma_{12}^2 = \frac{1}{2} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \frac{r_s}{r^3}$$

$$R_{323}^2 = \frac{\partial \Gamma_{33}^2}{\partial \theta} - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{32}^3 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{33}^1 = \frac{r_s}{r} \sin^2 \theta$$

$$R_{424}^2 = \Gamma_{12}^2 \Gamma_{44}^1 = -\frac{1}{2} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \frac{r_s}{r^3}$$

$$R_{113}^3 = \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial r} - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{11}^1 + \Gamma_{31}^3 \Gamma_{13}^3 = \frac{1}{2} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \frac{r_s}{r^3}$$

$$R_{223}^3 = \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial \theta} - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{22}^1 + \Gamma_{32}^3 \Gamma_{23}^3 = -\frac{r_s}{r}$$

$$R_{434}^3 = \Gamma_{13}^3 \Gamma_{44}^1 = -\frac{1}{2} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \frac{r_s}{r^3}$$

$$R_{114}^4 = \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial r} - \Gamma_{14}^4 \Gamma_{11}^1 + \Gamma_{41}^4 \Gamma_{14}^4 = -\frac{r_s}{r^4} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-2}$$

$$R_{334}^4 = -\Gamma_{14}^4 \Gamma_{33}^1 = \frac{1}{2} \frac{r_s}{r} \sin^2 \theta$$

Czasoprzestrzeń Schwarzschilda jest zakrzywiona, ponieważ powyższe składowe mieszanego tensora krzywizny są różne od zera.

UWAGA

Ze względu na pozorne osobliwości na biegunach sferycznego układu współrzędnych należy założyć, że $\theta \neq 0$ i $\theta \neq \pi$.

$$r = r_s \Rightarrow R_{414}^1 = 0, \quad R_{112}^2 = -R_{424}^2 = R_{113}^3 = -R_{434}^3 = \infty, \quad R_{114}^4 = \infty$$

Przy r dążącym do nieskończoności wszystkie różne od zera składowe dążą do zera.

• **Promień Schwarzschilda i czarne dziury**

$$ds^2 = \left(1 - \frac{2GM}{c^2 x^1}\right)^{-1} (dx^1)^2 + (x^1)^2 (dx^2)^2 + (x^1)^2 \sin^2 x^2 (dx^3)^2 + \left(1 - \frac{2GM}{c^2 x^1}\right) (dx^4)^2$$

$$x^1 = r, \quad x^2 = \theta, \quad x^3 = \varphi, \quad x^4 = ict$$

$$ds^2 = \left(1 - \frac{2GM}{c^2 r}\right)^{-1} dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2 - c^2 \left(1 - \frac{2GM}{c^2 r}\right) dt^2$$

Dla $r = 0$ i $r = \frac{2GM}{c^2}$ metryka Schwarzschilda staje się osobliwa (nieokreślona), $ds^2 = +\infty$.

Promieniem Schwarzschilda nazywany jest promień

$$r_s = \frac{2GM}{c^2} = 1,5 \cdot 10^{-27} \frac{\text{m}}{\text{kg}}$$

Czarną dziurą jest obiekt o promieniu mniejszym od promienia Schwarzschilda, czyli obszar ograniczony powierzchnią, nazywaną horyzontem zdarzeń, z której prędkość ucieczki jest równa maksymalnej wartości prędkości rozchodzenia się sygnałów c . Żeby Ziemia była czarną dziurą musiałaby mieć promień równy około 9 mm.

| | M | r | r_s | $\frac{r_s}{r}$ |
|---------------|----------------------------------|----------------------------|---------------------------------|---------------------|
| Proton | $1,67 \cdot 10^{-27} \text{ kg}$ | | $2,47 \cdot 10^{-54} \text{ m}$ | |
| Ziemia | $6 \cdot 10^{24} \text{ kg}$ | $6,4 \cdot 10^6 \text{ m}$ | $9 \cdot 10^{-3} \text{ m}$ | $1,5 \cdot 10^{-9}$ |
| Słońce | $2 \cdot 10^{30} \text{ kg}$ | $7 \cdot 10^8 \text{ m}$ | $3 \cdot 10^3 \text{ m}$ | $4,3 \cdot 10^{-6}$ |
| Czarna dziura | | | | > 1 |

• **Minimalna średnia gęstość czarnej dziury**

$$\rho = \frac{M}{V}$$

$$V = \frac{4}{3} \pi r_s^3$$

$$r_s = \frac{2GM}{c^2}$$

$$\rho_{\min} = \frac{3}{4} \frac{M}{\pi r_s^3} = \frac{3c^6}{32\pi G^3} \cdot \frac{1}{M^2}$$

$$\frac{3c^6}{32\pi G^3} = 0,73 \cdot 10^{80} \frac{\text{kg}^3}{\text{m}^3}$$

Obiekt o gęstości powietrza byłby czarną dziurą, gdyby jego masa była rzędu 10^{40} kg . Taką masę posiada $5 \cdot 10^9$ Słońc.

• **Radialne przyspieszenie grawitacyjne swobodnego spadku odpowiadające metryce Schwarzschilda**

$$ds^2 = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2 + \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) (dx^4)^2, \quad r > r_s$$

↓
 $\theta = \text{const}, \quad d\theta = 0, \quad \varphi = \text{const}, \quad d\varphi = 0$

$$\boxed{ds^2 = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} dr^2 + \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) (dx^4)^2} \quad \longrightarrow \quad \boxed{1 = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \left(\frac{dr}{ds}\right)^2 + \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) \left(\frac{dx^4}{ds}\right)^2}$$

Radialne przyspieszenie grawitacyjne swobodnego spadku odpowiadające metryce Schwarzschilda wyznaczmy z równania ruchu.

$$\frac{d^2 r}{ds^2} + \Gamma_{11}^1 \frac{dr}{ds} \cdot \frac{dr}{ds} + \Gamma_{44}^1 \frac{dx^4}{ds} \cdot \frac{dx^4}{ds} = 0, \quad r > r_s$$

↓

$$\Gamma_{11}^1 = \frac{1}{2} g^{11} \frac{\partial g_{11}}{\partial r} = \frac{1}{2} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) \frac{\partial}{\partial r} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} = - \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \cdot \frac{GM}{c^2 r^2}$$

$$\Gamma_{44}^1 = -\frac{1}{2} g^{11} \frac{\partial g_{44}}{\partial r} = -\frac{1}{2} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) \frac{\partial}{\partial r} \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) = - \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) \cdot \frac{GM}{c^2 r^2}$$

$$\mathbf{a}^r = a^r \mathbf{e}_r, \quad a^r = (\text{sgn } ds^2) c^2 \frac{d^2 r}{ds^2} = -c^2 \frac{d^2 r}{ds^2}$$

$$1 = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \left(\frac{dr}{ds}\right)^2 + \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) \left(\frac{dx^4}{ds}\right)^2$$

$$\boxed{a^r = (\text{sgn } ds^2) \frac{GM}{r^2} \left[\left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \left(\frac{dr}{ds}\right)^2 + \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) \left(\frac{dx^4}{ds}\right)^2 \right] = (\text{sgn } ds^2) \frac{GM}{r^2} = -\frac{GM}{r^2}}$$

W przypadku małych prędkości $\frac{1}{c^2} \left(\frac{dr}{dt}\right)^2 \ll 1$, gdy odległość od centrum masy źródłowej

jest dużo większa od promienia Schwarzschilda $\frac{r_s}{r} \ll 1$,

$$\frac{d^2 r}{ds^2} = -\frac{1}{c^2 A} \frac{d^2 r}{dt^2} + \frac{1}{2c^2 A^2} \frac{dA}{dt} \frac{dr}{dt} \approx -\frac{1}{c^2} \frac{d^2 r}{dt^2},$$

gdzie $A = g_{44} \left[1 - \frac{g_{11}}{g_{44}} \left(\frac{dr}{dt}\right)^2 \frac{1}{c^2} \right]$, $g_{44} = \frac{1}{g_{11}} = 1 - \frac{r_s}{r}$.

Radialne przyspieszenie grawitacyjne przyjmuje wtedy postać identyczną jak w teorii Newtona.

$$\boxed{\frac{d^2 r}{dt^2} = -\frac{GM}{r^2}}$$

- **Fizyczna (przeskalowana) składowa radialna przyspieszenia grawitacyjnego swobodnego spadku**

$$\mathbf{a}^r = a^r \mathbf{e}_r, \quad r > r_s = \frac{2GM}{c^2}, \quad ds^2 < 0$$



$$\mathbf{e}_r = \sqrt{g_{rr}} \hat{\mathbf{e}}_r, \quad |\hat{\mathbf{e}}_r| = 1$$

$$\mathbf{a}^r = a^r \sqrt{g_{rr}} \hat{\mathbf{e}}_r$$



$$\hat{\mathbf{a}}^r = a^r \sqrt{g_{rr}}$$

$$a^r = -\frac{GM}{r^2}$$

$$\mathbf{a}^r = -\frac{GM}{r^2} \sqrt{g_{rr}} \hat{\mathbf{e}}_r$$

$$\mathbf{a}^r = \hat{\mathbf{a}}^r \hat{\mathbf{e}}_r$$

$$\hat{\mathbf{a}}^r = -\frac{GM}{r^2} \sqrt{g_{rr}}$$



$$g_{rr} = g_{11} = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1}$$

$$r > r_s = \frac{2GM}{c^2}$$

$$\hat{\mathbf{a}}^r = -\frac{GM}{r^2} \cdot \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{r_s}{r}}}$$

- **Wartość radialnego przyspieszenia grawitacyjnego swobodnego spadku**

$$|\mathbf{a}^r| = \sqrt{\mathbf{a}^r \cdot \mathbf{a}^r} = \sqrt{\left[-\frac{GM}{r^2} \sqrt{g_{rr}}\right]^2} = \frac{GM}{r^2} \sqrt{g_{rr}}$$



$$g_{rr} = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1}, \quad r > r_s = \frac{2GM}{c^2}$$

$$|\mathbf{a}^r| = \frac{GM}{r^2} \cdot \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{r_s}{r}}}$$

• **Współrzędne Kruskala-Szekeres**

Aby pozbyć się osobliwości w metryce Schwarzschilda

$$ds^2 = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2 - \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) d(ct)^2,$$

Kruskal ¹⁾ i niezależnie Szekeres ²⁾ zaproponowali zamianę współrzędnych r, θ, φ, ct na współrzędne u, v, θ, φ .

$$\begin{aligned} r > r_s = \frac{2GM}{c^2}, \quad u &= \left(\frac{r}{r_s} - 1\right)^{\frac{1}{2}} \exp\left(\frac{r}{2r_s}\right) \cosh \frac{ct}{2r_s}, \quad v = \left(\frac{r}{r_s} - 1\right)^{\frac{1}{2}} \exp\left(\frac{r}{2r_s}\right) \sinh \frac{ct}{2r_s} \\ r < r_s = \frac{2GM}{c^2}, \quad u &= \left(1 - \frac{r}{r_s}\right)^{\frac{1}{2}} \exp\left(\frac{r}{2r_s}\right) \sinh \frac{ct}{2r_s}, \quad v = \left(1 - \frac{r}{r_s}\right)^{\frac{1}{2}} \exp\left(\frac{r}{2r_s}\right) \cosh \frac{ct}{2r_s} \end{aligned}$$

We współrzędnych Kruskala-Szekeres metryka Schwarzschilda przyjmuje postać:

$$ds^2 = \frac{4r_s^3}{r} \exp\left(-\frac{r}{r_s}\right) (du^2 - dv^2) + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2$$

UWAGA

r nie jest zmienną, a jedynie parametrem określonym w uwikłanej postaci przez

$$\begin{aligned} r > r_s, \quad u^2 - v^2 &= \left(\frac{r}{r_s} - 1\right) \exp\left(\frac{r}{r_s}\right) \\ r < r_s, \quad v^2 - u^2 &= \left(1 - \frac{r}{r_s}\right) \exp\left(\frac{r}{r_s}\right) \end{aligned}$$

Linie stałego r są hiperbolami o asymptotach

$$v = u \quad \text{i} \quad v = -u.$$

W szczególności

$$r = 0, \quad v^2 - u^2 = 1.$$

Mamy też

$$r = r_s, \quad u = v = 0.$$

Dla radialnie poruszających się fotonów: $ds^2 = 0, \quad d\theta = 0, \quad d\varphi = 0$, mamy:

$$dv^2 - du^2 = 0, \quad \left(\frac{dv}{du}\right)^2 = 1, \quad \frac{dv}{du} = +1 \quad \text{albo} \quad \frac{dv}{du} = -1.$$

Na diagramie v od u oznacza to, że radialnie poruszające się fotony są reprezentowane przez linie proste nachylone pod kątami 45° albo 135° .

¹⁾ M. D. Kruskal: *Maximal Extension of Schwarzschild Metric*. Physical Review **119**, 5 (September 1, 1960) 1743-1745.

²⁾ Gy. Szekeres: *On the singularities of a Riemannian manifold*. Publicationes Mathematicae. Institutum Mathematicum Universitatis Debreceniensis **7** (1960) 285-301.

• **Rozwiązanie Schwarzschilda a przybliżone rozwiązanie de Sittera-Einsteina**

Przybliżone rozwiązanie de Sittera-Einsteina, badane w poprzednim rozdziale, oparte było na ortonormalnym układzie wyjściowym. Dyskutowane w tym rozdziale rozwiązanie Schwarzschilda bazowało na sferycznym układzie wyjściowym. Poniżej porównamy oba te rozwiązania.

$$ds^2 = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2 + \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) dx^4 dx^4, \quad r_s = \frac{2GM}{c^2}$$

$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}, \quad \theta = \arctg \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{z}, \quad \varphi = \arctg \frac{y}{x}, \quad \sin^2 \theta = \frac{x^2 + y^2}{r^2}$$

$$ds^2 = \left\{ \frac{x^2}{r^2} \left[\left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} - 1 \right] + 1 \right\} dx^2 + \left\{ \frac{y^2}{r^2} \left[\left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} - 1 \right] + 1 \right\} dy^2 +$$

$$+ \left\{ \frac{z^2}{r^2} \left[\left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} - 1 \right] + 1 \right\} dz^2 + \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) (dx^4)^2 +$$

$$+ \frac{2}{r^2} \left[\left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} - 1 \right] (xy dx dy + xz dx dz + yz dy dz), \quad g = 1.$$

Przyjmując przybliżenie $r \gg r_s$, $\left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \approx 1 + \frac{r_s}{r}$, otrzymujemy przybliżone rozwiązanie Einsteina, pochodzące z 1915.

$$ds^2 = \left(\frac{x^2}{r^2} \frac{r_s}{r} + 1 \right) dx^2 + \left(\frac{y^2}{r^2} \frac{r_s}{r} + 1 \right) dy^2 + \left(\frac{z^2}{r^2} \frac{r_s}{r} + 1 \right) dz^2 + \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) dx^4 dx^4 +$$

$$+ 2 \frac{xy}{r^2} \frac{r_s}{r} dx dy + 2 \frac{xz}{r^2} \frac{r_s}{r} dx dz + 2 \frac{yz}{r^2} \frac{r_s}{r} dy dz.$$

Zakładając dodatkowo, że

$$\frac{2xyr_s}{r^3} = \frac{2xyGM}{c^2 r^3} \ll 1, \quad \frac{2xzr_s}{r^3} = \frac{2xzGM}{c^2 r^3} \ll 1, \quad \frac{2yzzr_s}{r^3} = \frac{2yzGM}{c^2 r^3} \ll 1,$$

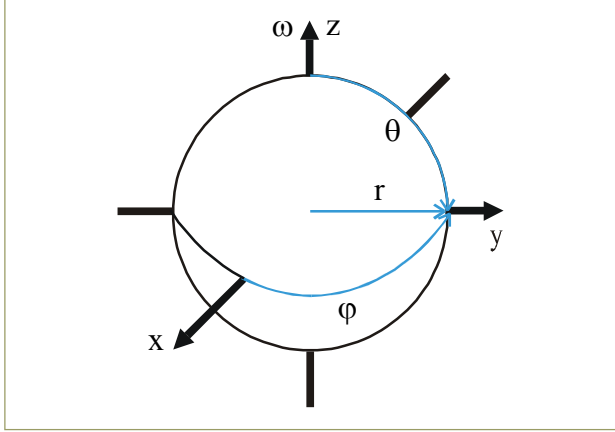
dostajemy równanie przypominające przybliżone rozwiązanie de Sittera-Einsteina.

$$ds^2 = \left(1 + \frac{x^2}{r^2} \frac{r_s}{r}\right) dx^2 + \left(1 + \frac{y^2}{r^2} \frac{r_s}{r}\right) dy^2 + \left(1 + \frac{z^2}{r^2} \frac{r_s}{r}\right) dz^2 + \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) dx^4 dx^4$$

Ślad tensora metrycznego, odpowiadającego powyższej formie metrycznej, wynosi cztery, a jego dywergencja w przybliżeniu jest równa zero.

$$\sum_{\alpha=1}^4 \gamma_{\alpha\alpha} = \left(\frac{x^2}{r^2} + \frac{y^2}{r^2} + \frac{z^2}{r^2} - 1 \right) \frac{r_s}{r} = 0, \quad \sum_{\alpha=1}^4 g_{\alpha\alpha} = \sum_{\alpha=1}^4 (\delta_{\alpha\alpha} + \gamma_{\alpha\alpha}) = 4, \quad \sum_{v=1}^4 \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^v} \approx 0.$$

• Swobodny spadek na wirującej planecie



Układ nieprimowany obraca się wraz z planetą względem układu primowanego ze stałą prędkością kątową ω skierowaną wzdłuż osi Z . Mamy więc $\varphi = \varphi' - \omega t'$. Pozostałe współrzędne w obu układach są identyczne.

$$(ds')^2 = \left(1 - \frac{r_s}{r'}\right)^{-1} (dr')^2 + r'^2 (d\theta')^2 + r'^2 \sin^2 \theta' (d\varphi')^2 + \left(1 - \frac{r_s}{r'}\right) (dx'^4)^2, \quad r_s = \frac{2GM}{c^2}$$

$$\begin{aligned} r &= r' & dr' &= dr \\ \theta &= \theta' & d\theta' &= d\theta \\ \varphi &= \varphi' - i^{-1} c^{-1} \omega x'^4 & d\varphi' &= d\varphi + i^{-1} c^{-1} \omega dx'^4 \\ x^4 &= x'^4 & dx'^4 &= dx^4 \end{aligned}$$

$$ds^2 = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2 + 2 i^{-1} c^{-1} \omega r^2 \sin^2 \theta d\varphi dx^4 + \left(1 - \frac{r_s}{r} - c^{-2} \omega^2 r^2 \sin^2 \theta\right) (dx^4)^2$$

Na podstawie formy metrycznej możemy wyznaczyć składowe kowariantnego tensora metrycznego i jego wyznacznik oraz składowe kontrawariantnego tensora metrycznego.

$$g_{rr} = g_{11} = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1}, \quad g_{\theta\theta} = g_{22} = r^2, \quad g_{\varphi\varphi} = g_{33} = r^2 \sin^2 \theta$$

$$g_{\varphi x^4} = g_{34} = i^{-1} c^{-1} \omega r^2 \sin^2 \theta, \quad g_{x^4 \varphi} = g_{43} = i^{-1} c^{-1} \omega r^2 \sin^2 \theta$$

$$g_{x^4 x^4} = g_{44} = 1 - \frac{r_s}{r} - c^{-2} \omega^2 r^2 \sin^2 \theta$$

$$g = g_{11} g_{22} (g_{33} g_{44} - g_{34} g_{43}) = r^4 \sin^2 \theta \quad g_{33} g_{44} - g_{34} g_{43} = r^2 \sin^2 \theta (1 - r_s r^{-1})$$

$$g^{11} = g_{11}^{-1} = 1 - \frac{r_s}{r}, \quad g^{22} = g_{22}^{-1} = r^{-2}, \quad g^{33} = \frac{g_{44}}{g_{33} g_{44} - g_{34} g_{43}}$$

$$g^{34} = g^{43} = \frac{-g_{34}}{g_{33} g_{44} - g_{34} g_{43}} = -i^{-1} c^{-1} \omega \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1}, \quad g^{44} = \frac{g_{33}}{g_{33} g_{44} - g_{34} g_{43}} = \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1}$$

$$ds^2 = -c^2 dt^2 g_{44} \left\{ 1 - \frac{1}{c^2} \left[\frac{g_{11}}{g_{44}} \left(\frac{dr}{dt}\right)^2 + \frac{r^2}{g_{44}} \left(\frac{d\theta}{dt}\right)^2 + \frac{r^2 \sin^2 \theta}{g_{44}} \left(\frac{d\varphi}{dt}\right)^2 \right] - \frac{2\omega r^2 \sin^2 \theta}{c^2 g_{44}} \frac{d\varphi}{dt} \right\}$$

Symbole Christoffela pierwszego rodzaju:

| | |
|--|---|
| $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial r} = -\frac{1}{2} \left(1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-2} \cdot \frac{r_s}{r^2}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 4 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 1 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{43}}{\partial r} = \frac{1}{ic} \cdot \omega r \sin^2 \theta$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial r} = -r$ | $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 4 \\ 4 & 4 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 1 \\ 4 & 4 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial r} = \frac{1}{2} \frac{r_s}{r^2} - \frac{1}{c^2} \cdot \omega^2 r \sin^2 \theta$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial r} = -r \sin^2 \theta$ | $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 3 & 2 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial \theta} = r^2 \sin \theta \cos \theta$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial \theta} = -r^2 \sin \theta \cos \theta$ | $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 4 & 4 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 3 & 2 \\ 4 & 4 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{34}}{\partial \theta} = \frac{1}{ic} \cdot \omega r^2 \sin \theta \cos \theta$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial r} = -\frac{1}{2} \frac{r_s}{r^2} + \frac{1}{c^2} \cdot \omega^2 r \sin^2 \theta$ | $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 4 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 2 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{34}}{\partial \theta} = \frac{1}{ic} \cdot \omega r^2 \sin \theta \cos \theta$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial \theta} = \frac{1}{c^2} \cdot \omega^2 r^2 \sin \theta \cos \theta$ | $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 4 \\ 4 & 4 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 2 \\ 4 & 4 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial \theta} = -\frac{1}{c^2} \cdot \omega^2 r^2 \sin \theta \cos \theta$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial r} = r$ | $\left[\begin{smallmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 3 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{34}}{\partial r} = -\frac{1}{ic} \cdot \omega r \sin^2 \theta$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 3 & 1 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial r} = r \sin^2 \theta$ | $\left[\begin{smallmatrix} 3 & 4 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 3 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{34}}{\partial \theta} = -\frac{1}{ic} \cdot \omega r^2 \sin \theta \cos \theta$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 4 & 4 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 3 & 1 \\ 4 & 4 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{34}}{\partial r} = \frac{1}{ic} \cdot \omega r \sin^2 \theta$ | |

Symbole Christoffela drugiego rodzaju (przybliżone wartości podano dla $r \gg r_s$):

| |
|---|
| $\Gamma_{11}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \left(1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-1} \cdot \frac{r_s}{r^2} = -\left(1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-1} \cdot \frac{1}{c^2} \cdot \frac{GM}{r^2} \approx -\frac{1}{c^2} \cdot \frac{GM}{r^2}$ |
| $\Gamma_{22}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -\left(1 - \frac{r_s}{r} \right) \cdot r \approx -r$ |
| $\Gamma_{33}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -\left(1 - \frac{r_s}{r} \right) \cdot r \sin^2 \theta \approx -r \sin^2 \theta$ |
| $\Gamma_{34}^1 = \Gamma_{43}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 4 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -\left(1 - \frac{r_s}{r} \right) \cdot \frac{1}{ic} \cdot \omega r \sin^2 \theta \approx -\frac{1}{ic} \cdot \omega r \sin^2 \theta$ |
| $\Gamma_{44}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = \left(1 - \frac{r_s}{r} \right) \left(-\frac{1}{2} \cdot \frac{r_s}{r^2} + \frac{1}{c^2} \cdot \omega^2 r \sin^2 \theta \right) \approx -\frac{1}{c^2} \cdot \frac{GM}{r^2} + \frac{1}{c^2} \cdot \omega^2 r \sin^2 \theta$ |
| $\Gamma_{12}^2 = \Gamma_{21}^2 = g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{r}$ |
| $\Gamma_{33}^2 = g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = -\sin \theta \cos \theta$ |
| $\Gamma_{34}^2 = \Gamma_{43}^2 = g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 4 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{ic} \cdot \omega \sin \theta \cos \theta$ |
| $\Gamma_{44}^2 = g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{c^2} \cdot \omega^2 \sin \theta \cos \theta$ |

$$g^{33} + g^{34} \cdot \frac{\omega}{ic} = \frac{g_{44} - g_{34} \cdot \frac{\omega}{ic}}{g_{33}g_{44} - g_{34}g_{34}} = \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta}$$

$$g^{43} + g^{44} \cdot \frac{\omega}{ic} = \frac{-g_{34} + g_{33} \cdot \frac{\omega}{ic}}{g_{33}g_{44} - g_{34}g_{34}} = 0$$

$$\Gamma_{13}^3 = \Gamma_{31}^3 = g^{33} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ & 3 \end{bmatrix} + g^{34} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ & 4 \end{bmatrix} = r \sin^2 \theta \cdot \left(g^{33} + g^{34} \cdot \frac{\omega}{ic} \right) = \frac{1}{r}$$

$$\Gamma_{14}^3 = \Gamma_{41}^3 = g^{33} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ & 3 \end{bmatrix} + g^{34} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ & 4 \end{bmatrix} = \frac{\omega}{icr} \cdot \left[1 - \frac{1}{2} \cdot \frac{r_s}{r} \cdot \left(1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-1} \right] \stackrel{r \gg r_s}{\approx} \frac{\omega}{c^2 \gg \omega^2 r^2} \frac{\omega}{icr}$$

$$\Gamma_{23}^3 = \Gamma_{32}^3 = g^{33} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ & 3 \end{bmatrix} + g^{34} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ & 4 \end{bmatrix} = r^2 \sin \theta \cos \theta \cdot \left(g^{33} + g^{34} \cdot \frac{\omega}{ic} \right) = \text{ctg } \theta$$

$$\Gamma_{24}^3 = \Gamma_{42}^3 = g^{33} \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ & 3 \end{bmatrix} + g^{34} \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ & 4 \end{bmatrix} = \frac{1}{ic} \cdot \omega r^2 \sin \theta \cos \theta \cdot \left(g^{33} + g^{34} \cdot \frac{\omega}{ic} \right) = \frac{1}{ic} \cdot \omega \text{ctg } \theta$$

$$\Gamma_{13}^4 = \Gamma_{31}^4 = g^{43} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ & 3 \end{bmatrix} + g^{44} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ & 4 \end{bmatrix} = 0$$

$$\Gamma_{14}^4 = \Gamma_{41}^4 = g^{43} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ & 3 \end{bmatrix} + g^{44} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ & 4 \end{bmatrix} = \frac{1}{c^2} \cdot \frac{GM}{r^2} \cdot \left(1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-1} \stackrel{r \gg r_s}{\approx} \frac{1}{c^2} \cdot \frac{GM}{r^2}$$

$$\Gamma_{23}^4 = \Gamma_{32}^4 = g^{43} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ & 3 \end{bmatrix} + g^{44} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ & 4 \end{bmatrix} = 0$$

$$\Gamma_{24}^4 = \Gamma_{42}^4 = g^{43} \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ & 3 \end{bmatrix} + g^{44} \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ & 4 \end{bmatrix} = 0$$

Trójwymiarowe równania ruchu swobodnej cząstki:

$$\frac{d^2 r}{ds^2} = -\Gamma_{11}^1 \frac{dr}{ds} \frac{dr}{ds} - \Gamma_{22}^1 \frac{d\theta}{ds} \frac{d\theta}{ds} - \Gamma_{33}^1 \frac{d\varphi}{ds} \frac{d\varphi}{ds} - 2\Gamma_{34}^1 \frac{d\varphi}{ds} \frac{dx^4}{ds} - \Gamma_{44}^1 \frac{dx^4}{ds} \frac{dx^4}{ds}$$

$$\frac{d^2 \theta}{ds^2} = -2\Gamma_{12}^2 \frac{dr}{ds} \frac{d\theta}{ds} - \Gamma_{33}^2 \frac{d\varphi}{ds} \frac{d\varphi}{ds} - 2\Gamma_{34}^2 \frac{d\varphi}{ds} \frac{dx^4}{ds} - \Gamma_{44}^2 \frac{dx^4}{ds} \frac{dx^4}{ds}$$

$$\frac{d^2 \varphi}{ds^2} = -2\Gamma_{13}^3 \frac{dr}{ds} \frac{d\varphi}{ds} - 2\Gamma_{14}^3 \frac{dr}{ds} \frac{dx^4}{ds} - 2\Gamma_{23}^3 \frac{d\theta}{ds} \frac{d\varphi}{ds} - 2\Gamma_{24}^3 \frac{d\theta}{ds} \frac{dx^4}{ds}$$

$$\frac{d}{ds} \approx \frac{1}{ic} \frac{d}{dt}, \quad \frac{d^2}{ds^2} \approx -\frac{1}{c^2} \frac{d^2}{dt^2}, \quad \text{gd}y \quad r \gg r_s, \quad \omega^2 r^2 \ll c^2, \quad v^2 \ll c^2$$

$$\mathbf{a} = \frac{d^2 r}{dt^2} \sqrt{g_{rr}} \frac{\mathbf{e}_r}{\sqrt{g_{rr}}} + \frac{d^2 \theta}{dt^2} \sqrt{g_{\theta\theta}} \frac{\mathbf{e}_\theta}{\sqrt{g_{\theta\theta}}} + \frac{d^2 \varphi}{dt^2} \sqrt{g_{\varphi\varphi}} \frac{\mathbf{e}_\varphi}{\sqrt{g_{\varphi\varphi}}}$$

$$\sqrt{g_{rr}} = 1, \quad \sqrt{g_{\theta\theta}} = r, \quad \sqrt{g_{\varphi\varphi}} = r \sin \theta$$

$$\frac{d^2 r}{dt^2} \cdot \sqrt{g_{rr}} = -\frac{GM}{r^2} + \omega^2 r \sin^2 \theta + 2\omega r \sin^2 \theta \frac{d\varphi}{dt} + r \frac{d\theta}{dt} \frac{d\theta}{dt} + r \sin^2 \theta \frac{d\varphi}{dt} \frac{d\varphi}{dt}$$

$$\frac{d^2 \theta}{dt^2} \cdot \sqrt{g_{\theta\theta}} = \omega^2 r \sin \theta \cos \theta + 2\omega r \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} - 2 \frac{dr}{dt} \frac{d\theta}{dt} + r \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} \frac{d\varphi}{dt}$$

$$\frac{d^2 \varphi}{dt^2} \cdot \sqrt{g_{\varphi\varphi}} = -2\omega \sin \theta \frac{dr}{dt} - 2\omega r \cos \theta \frac{d\theta}{dt} - 2\sin \theta \frac{dr}{dt} \frac{d\varphi}{dt} - 2r \cos \theta \frac{d\theta}{dt} \frac{d\varphi}{dt}$$

Przyspieszenie swobodnie spadającej cząstki na wirującą planetę w przypadku słabo zakrzywionej czasoprzestrzeni dla małych prędkości zapiszemy w postaci wektorowej umożliwiającej fizyczną interpretację poszczególnych członów.

$$\mathbf{a} = \mathbf{a}_G + \mathbf{a}_O + \mathbf{a}_C + \mathbf{a}_B \quad \hat{\mathbf{e}}_r = \frac{\mathbf{e}_r}{\sqrt{g_{rr}}}, \quad \hat{\mathbf{e}}_\theta = \frac{\mathbf{e}_\theta}{\sqrt{g_{\theta\theta}}}, \quad \hat{\mathbf{e}}_\varphi = \frac{\mathbf{e}_\varphi}{\sqrt{g_{\varphi\varphi}}}$$

\mathbf{a}_G = przyspieszenie grawitacyjne

\mathbf{a}_O = przyspieszenie odśrodkowe

\mathbf{a}_C = przyspieszenie Coriolisa

\mathbf{a}_B = przyspieszenie balistyczne

$$\mathbf{a}_G = -\frac{GM}{r^2} \cdot \hat{\mathbf{e}}_r$$

$$\mathbf{a}_O = \omega^2 r \sin^2 \theta \cdot \hat{\mathbf{e}}_r + \omega^2 r \sin \theta \cos \theta \cdot \hat{\mathbf{e}}_\theta$$

$$\mathbf{a}_C = 2\mathbf{v} \times \boldsymbol{\omega} = a_C^r \cdot \hat{\mathbf{e}}_r + a_C^\theta \cdot \hat{\mathbf{e}}_\theta + a_C^\varphi \cdot \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

$$\boldsymbol{\omega} = \omega^r \cdot \hat{\mathbf{e}}_r + \omega^\theta \cdot \hat{\mathbf{e}}_\theta + \omega^\varphi \cdot \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

$$\mathbf{v} = v^r \cdot \hat{\mathbf{e}}_r + v^\theta \cdot \hat{\mathbf{e}}_\theta + v^\varphi \cdot \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

$$\omega^r = \omega \cos \theta, \quad \omega^\theta = -\omega \sin \theta, \quad \omega^\varphi = 0$$

$$v^r = \frac{dr}{dt}, \quad v^\theta = r \frac{d\theta}{dt}, \quad v^\varphi = r \sin \theta \frac{d\varphi}{dt}$$

$$a_C^r = 2(v^\theta \omega^\varphi - v^\varphi \omega^\theta) = 2\omega r \sin^2 \theta \frac{d\varphi}{dt}$$

$$a_C^\theta = 2(v^\varphi \omega^r - v^r \omega^\varphi) = 2\omega r \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt}$$

$$a_C^\varphi = 2(v^r \omega^\theta - v^\theta \omega^r) = -2\omega \sin \theta \frac{dr}{dt} - 2\omega r \cos \theta \frac{d\theta}{dt}$$

$$\mathbf{a}_C = 2\omega r \sin^2 \theta \frac{d\varphi}{dt} \cdot \hat{\mathbf{e}}_r + 2\omega r \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} \cdot \hat{\mathbf{e}}_\theta - \left(2\omega \sin \theta \frac{dr}{dt} + 2\omega r \cos \theta \frac{d\theta}{dt} \right) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

$$\mathbf{a}_C = 2\omega \sin \theta v^\varphi \cdot \hat{\mathbf{e}}_r + 2\omega \cos \theta v^\varphi \cdot \hat{\mathbf{e}}_\theta - 2\omega (\sin \theta v^r + \cos \theta v^\theta) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

$$\mathbf{a}_B = \left(r \frac{d\theta}{dt} \frac{d\theta}{dt} + r \sin^2 \theta \frac{d\varphi}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \right) \cdot \hat{\mathbf{e}}_r + \left(-2 \frac{dr}{dt} \frac{d\theta}{dt} + r \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \right) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\theta + \left(-2 \sin \theta \frac{dr}{dt} \frac{d\varphi}{dt} - 2r \cos \theta \frac{d\theta}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \right) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

$$\mathbf{a}_B = \frac{1}{r} (v^\theta v^\theta + v^\varphi v^\varphi) \cdot \hat{\mathbf{e}}_r + \frac{1}{r} (-2v^r v^\theta + v^\varphi v^\varphi \text{ctg} \theta) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\theta + \frac{1}{r} (-2v^r v^\varphi - v^\theta v^\varphi \text{ctg} \theta) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

UWAGA

Ze względu na pozorne osobliwości na biegunach sferycznego układu współrzędnych należy założyć, że $\theta \neq 0$ i $\theta \neq \pi$.

Przyspieszenie swobodnie spadającej cząstki na wirującą planetę w przypadku słabo zakrzywionej czasoprzestrzeni dla małych prędkości zapiszemy ponownie w postaci wektorowej.

$$\mathbf{a} = \mathbf{a}_r + \mathbf{a}_\theta + \mathbf{a}_\varphi \quad \hat{\mathbf{e}}_r = \frac{\mathbf{e}_r}{\sqrt{g_{rr}}}, \quad \hat{\mathbf{e}}_\theta = \frac{\mathbf{e}_\theta}{\sqrt{g_{\theta\theta}}}, \quad \hat{\mathbf{e}}_\varphi = \frac{\mathbf{e}_\varphi}{\sqrt{g_{\varphi\varphi}}}$$

$$\mathbf{a}_r = \left(-\frac{GM}{r^2} + \omega^2 r \sin^2 \theta + 2\omega r \sin^2 \theta \frac{d\varphi}{dt} + r \frac{d\theta}{dt} \frac{d\theta}{dt} + r \sin^2 \theta \frac{d\varphi}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \right) \cdot \hat{\mathbf{e}}_r$$

$$\mathbf{a}_\theta = \left(\omega^2 r \sin \theta \cos \theta + 2\omega r \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} - 2 \frac{dr}{dt} \frac{d\theta}{dt} + r \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \right) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\theta$$

$$\mathbf{a}_\varphi = - \left(2\omega \sin \theta \frac{dr}{dt} + 2\omega r \cos \theta \frac{d\theta}{dt} + 2 \sin \theta \frac{dr}{dt} \frac{d\varphi}{dt} + 2r \cos \theta \frac{d\theta}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \right) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

Niezerowy wypadkowy moment obrotowy $m(\mathbf{r} \times \mathbf{a})$ działający na cząstkę testową o masie m powoduje precesję jej momentu orbitalnego.

$$m(\mathbf{r} \times \mathbf{a}) = m\mathbf{r} \times (\mathbf{a}_r + \mathbf{a}_\theta + \mathbf{a}_\varphi)$$

$$m(\mathbf{r} \times \mathbf{a}) = m\mathbf{r} \times \mathbf{a}_r + m\mathbf{r} \times \mathbf{a}_\theta + m\mathbf{r} \times \mathbf{a}_\varphi$$

$$\mathbf{r} = r\hat{\mathbf{e}}_r$$

$$\mathbf{a}_r = a_r \hat{\mathbf{e}}_r, \quad a_r = -\frac{GM}{r^2} + \omega^2 r \sin^2 \theta + 2\omega r \sin^2 \theta \frac{d\varphi}{dt} + r \frac{d\theta}{dt} \frac{d\theta}{dt} + r \sin^2 \theta \frac{d\varphi}{dt} \frac{d\varphi}{dt}$$

$$\mathbf{a}_\theta = a_\theta \hat{\mathbf{e}}_\theta, \quad a_\theta = \omega^2 r \sin \theta \cos \theta + 2\omega r \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} - 2 \frac{dr}{dt} \frac{d\theta}{dt} + r \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} \frac{d\varphi}{dt}$$

$$\mathbf{a}_\varphi = a_\varphi \hat{\mathbf{e}}_\varphi, \quad a_\varphi = - \left(2\omega \sin \theta \frac{dr}{dt} + 2\omega r \cos \theta \frac{d\theta}{dt} + 2 \sin \theta \frac{dr}{dt} \frac{d\varphi}{dt} + 2r \cos \theta \frac{d\theta}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \right)$$

$$m(\mathbf{r} \times \mathbf{a}) = m r \hat{\mathbf{e}}_r \times a_r \hat{\mathbf{e}}_r + m r \hat{\mathbf{e}}_r \times a_\theta \hat{\mathbf{e}}_\theta + m r \hat{\mathbf{e}}_r \times a_\varphi \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

$$m(\mathbf{r} \times \mathbf{a}) = m r a_r (\hat{\mathbf{e}}_r \times \hat{\mathbf{e}}_r) + m r a_\theta (\hat{\mathbf{e}}_r \times \hat{\mathbf{e}}_\theta) + m r a_\varphi (\hat{\mathbf{e}}_r \times \hat{\mathbf{e}}_\varphi)$$

$$\hat{\mathbf{e}}_r \times \hat{\mathbf{e}}_r = 0$$

$$\hat{\mathbf{e}}_r \times \hat{\mathbf{e}}_\theta = +\hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

$$\hat{\mathbf{e}}_r \times \hat{\mathbf{e}}_\varphi = -\hat{\mathbf{e}}_\theta$$

$$m(\mathbf{r} \times \mathbf{a}) = +m r a_\theta \hat{\mathbf{e}}_\varphi - m r a_\varphi \hat{\mathbf{e}}_\theta$$

Niezerowy wypadkowy moment obrotowy można przedstawić w postaci sumy momentów odpowiadających odpowiednio przyspieszeniom \mathbf{a}_1 oraz \mathbf{a}_2

$$\mathbf{a}_1 = \left(-2 \frac{dr}{dt} \frac{d\theta}{dt} + r \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \right) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\theta - \left(2 \sin \theta \frac{dr}{dt} \frac{d\varphi}{dt} + 2r \cos \theta \frac{d\theta}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \right) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

$$\mathbf{a}_2 = \left(\omega^2 r \sin \theta \cos \theta + 2\omega r \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} \right) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\theta - \left(2\omega \sin \theta \frac{dr}{dt} + 2\omega r \cos \theta \frac{d\theta}{dt} \right) \cdot \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

Tylko drugi z tych momentów obrotowych zależy od wartości prędkości kątowej ω wirowania planety.

PRZYKŁADY

Pierwsza prędkość kosmiczna dla orbity kołowej w płaszczyźnie równikowej

Z założenia

$$r = \text{const}, \quad v^r = \frac{dr}{dt} = 0, \quad \theta = \frac{1}{2}\pi, \quad v^\theta = r \frac{d\theta}{dt} = 0, \quad v^\varphi = r \sin \theta \frac{d\varphi}{dt} = r \frac{d\varphi}{dt}.$$

Mamy więc

$$\mathbf{a}_r = 0 \quad \text{lub} \quad \mathbf{a}_G + \mathbf{a}_O + \mathbf{a}_C + \mathbf{a}_B = 0$$

$$-\frac{GM}{r^2} + \omega^2 r + 2\omega v^\varphi + \frac{v^\varphi v^\varphi}{r} = 0.$$

Powyższe równanie jest trójmianem kwadratowym względem v^φ , posiadającym dwa rozwiązania.

$$v_1^\varphi = -\omega r + \sqrt{\frac{GM}{r}} \quad \text{i} \quad v_2^\varphi = -\omega r - \sqrt{\frac{GM}{r}}$$

$$\omega = 2\pi \frac{\text{rad}}{\text{doła}} = 7,3 \cdot 10^{-5} \frac{\text{rad}}{\text{s}}$$

$$r = 6,4 \cdot 10^6 \text{ m}$$

$$M = 6 \cdot 10^{24} \text{ kg}$$

$$G = 6,67 \cdot 10^{-11} \frac{\text{m}^3}{\text{kg} \cdot \text{s}^2}$$

$$\omega r = 467,2 \frac{\text{m}}{\text{s}} \approx 0,5 \cdot 10^3 \frac{\text{m}}{\text{s}}, \quad \sqrt{\frac{GM}{r}} = 7,9 \cdot 10^3 \frac{\text{m}}{\text{s}}$$

$$v_1^\varphi = +7,4 \cdot 10^3 \frac{\text{m}}{\text{s}}, \quad \mathbf{v}_1^\varphi = v_1^\varphi \mathbf{e}_\varphi$$

$$v_2^\varphi = -8,4 \cdot 10^3 \frac{\text{m}}{\text{s}}, \quad \mathbf{v}_2^\varphi = v_2^\varphi \mathbf{e}_\varphi$$

Prędkość \mathbf{v}_1^φ należy nadać rakiecie wystrzelonej w kierunku wschodnim, przyspieszenie Coriolisa $\mathbf{a}_{C1} = 2\mathbf{m}(\mathbf{v}_1^\varphi \times \boldsymbol{\omega})$ skierowane jest wtedy radialnie od centrum źródła pola. Prędkość \mathbf{v}_2^φ należy nadać rakiecie wystrzelonej w kierunku zachodnim, przyspieszenie Coriolisa $\mathbf{a}_{C2} = 2\mathbf{m}(\mathbf{v}_2^\varphi \times \boldsymbol{\omega})$ skierowane jest wtedy radialnie ku centrum źródła pola. Okres obiegu orbity w kierunku wschodnim jest większy niż w kierunku zachodnim.

Ogólna postać w zmiennych (t, r, θ, φ) równań ruchu swobodnej cząstki próbnej w polu grawitacyjnym wirującej planety

Aby przedstawić w ogólnej postaci w zmiennych (t, r, θ, φ) równania ruchu swobodnej cząstki próbnej w polu grawitacyjnym wirującej planety, potrzebne będą następujące relacje

$$ds^2 = -c^2 A dt^2,$$

$$ds = i c \sqrt{A} dt,$$

$$\frac{d}{ds} = \frac{1}{ic\sqrt{A}} \frac{d}{dt},$$

$$\left(\frac{d}{ds}\right)^2 = -\frac{1}{c^2 A} \left(\frac{d}{dt}\right)^2,$$

$$\frac{d^2}{ds^2} = -\frac{1}{c^2 A} \frac{d^2}{dt^2} + \frac{1}{2c^2 A^2} \frac{dA}{dt} \frac{d}{dt},$$

$$A = g_{44} \left\{ 1 - \frac{1}{c^2} \left[\frac{g_{11}}{g_{44}} \left(\frac{dr}{dt}\right)^2 + \frac{r^2}{g_{44}} \left(\frac{d\theta}{dt}\right)^2 + \frac{r^2 \sin^2 \theta}{g_{44}} \left(\frac{d\varphi}{dt}\right)^2 \right] - \frac{2\omega r^2 \sin^2 \theta}{c^2 g_{44}} \frac{d\varphi}{dt} \right\}.$$

$$\begin{aligned} \frac{d^2 r}{dt^2} &= \left(1 - \frac{r_s}{r}\right) \left\{ -\frac{GM}{r^2} \left[1 - \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-2} \frac{1}{c^2} \left(\frac{dr}{dt}\right)^2 \right] + \omega^2 r \sin^2 \theta + 2\omega r \sin^2 \theta \frac{d\varphi}{dt} + r \left(\frac{d\theta}{dt}\right)^2 + \right. \\ &\quad \left. + r \sin^2 \theta \left(\frac{d\varphi}{dt}\right)^2 \right\} + \frac{1}{2A} \frac{dA}{dt} \frac{dr}{dt} \\ \frac{d^2 \theta}{dt^2} &= \omega^2 \sin \theta \cos \theta + 2\omega \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} - \frac{2}{r} \frac{dr}{dt} \frac{d\theta}{dt} + \sin \theta \cos \theta \left(\frac{d\varphi}{dt}\right)^2 + \frac{1}{2A} \frac{dA}{dt} \frac{d\theta}{dt} \\ \frac{d^2 \varphi}{dt^2} &= -\frac{2\omega}{r} \frac{dr}{dt} - 2\omega \operatorname{ctg} \theta \frac{d\theta}{dt} - \frac{2}{r} \frac{dr}{dt} \frac{d\varphi}{dt} - 2\operatorname{ctg} \theta \frac{d\theta}{dt} \frac{d\varphi}{dt} + \omega \left(1 - \frac{r_s}{r}\right)^{-1} \frac{r_s}{r^2} \frac{dr}{dt} + \frac{1}{2A} \frac{dA}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \end{aligned}$$

Równania te opisują efekty spowodowane przyspieszeniami – grawitacyjnym, odśrodkowym, Coriolisa, de Sittera oraz Lensego-Thirringa. Swobodna cząstka próbna w polu grawitacyjnym wirującej planety porusza się po rożecie eliptycznej, orbitalny moment pędu (prostopadły do płaszczyzny orbity) ulega precesji, a okres obiegu orbity zależy od kierunku ruchu cząstki. Pierwsze zjawisko wyjaśnił Albert Einstein w 1915. Drugi i trzeci efekt opisali – Willem de Sitter w 1916 oraz Joseph Lense i Hans Thirring w 1918.

Dla $r \gg r_s$ oraz $v_r^2, v_\theta^2, v_\varphi^2, \omega^2 r^2 \ll c^2$ równania ruchu swobodnej cząstki próbnej redukują się do

$$\begin{aligned} \frac{d^2 r}{dt^2} &= -\frac{GM}{r^2} + \omega^2 r \sin^2 \theta + 2\omega r \sin^2 \theta \frac{d\varphi}{dt} + r \left(\frac{d\theta}{dt}\right)^2 + r \sin^2 \theta \left(\frac{d\varphi}{dt}\right)^2 \\ \frac{d^2 \theta}{dt^2} &= \omega^2 \sin \theta \cos \theta + 2\omega \sin \theta \cos \theta \frac{d\varphi}{dt} - \frac{2}{r} \frac{dr}{dt} \frac{d\theta}{dt} + \sin \theta \cos \theta \left(\frac{d\varphi}{dt}\right)^2 \\ \frac{d^2 \varphi}{dt^2} &= -\frac{2\omega}{r} \frac{dr}{dt} - 2\omega \operatorname{ctg} \theta \frac{d\theta}{dt} - \frac{2}{r} \frac{dr}{dt} \frac{d\varphi}{dt} - 2\operatorname{ctg} \theta \frac{d\theta}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \end{aligned}$$

Równania te stanowią uproszczony opis efektów spowodowanych przyspieszeniami – grawitacyjnym, odśrodkowym, Coriolisa oraz balistycznym.

Kiedy planeta nie wiruje, równania ruchu stają się jeszcze prostsze.

$$\begin{aligned} \frac{d^2 r}{dt^2} &= -\frac{GM}{r^2} + r \left(\frac{d\theta}{dt}\right)^2 + r \sin^2 \theta \left(\frac{d\varphi}{dt}\right)^2 \\ \frac{d^2 \theta}{dt^2} &= -\frac{2}{r} \frac{dr}{dt} \frac{d\theta}{dt} + \sin \theta \cos \theta \left(\frac{d\varphi}{dt}\right)^2 \\ \frac{d^2 \varphi}{dt^2} &= -\frac{2}{r} \frac{dr}{dt} \frac{d\varphi}{dt} - 2\operatorname{ctg} \theta \frac{d\theta}{dt} \frac{d\varphi}{dt} \end{aligned}$$

Z równań tych wynika, że swobodna cząstka próbna porusza się po orbicie eliptycznej (w szczególności kołowej), orbitalny moment pędu (prostopadły do płaszczyzny orbity) jest stały, a okres obiegu orbity nie zależy od kierunku ruchu cząstki.

4 ROZWIĄZANIE WEYLA

- **Metryka Weyla**

W 1917 Weyl badał statyczne osiowo symetryczne rozwiązanie próżniowych równań pola. Źródłem takich pól jest nieruchoma masa, rozmieszczona z zachowaniem osiowej symetrii. Poszukiwane rozwiązanie próżniowych równań pola w układzie współrzędnych cylindrycznych (walcowych)

$$x^1 = z, \quad x^2 = \rho, \quad x^3 = \varphi, \quad x^4 = ict$$

ma postać

$$g_{11} = e^v, \quad g_{22} = e^v, \quad g_{33} = e^{-\mu}(x^2)^2, \quad g_{44} = e^\mu$$

Odpowiada mu różniczkowa forma kwadratowa

$$ds^2 = e^v (dz)^2 + e^v (d\rho)^2 + e^{-\mu} \rho^2 (d\varphi)^2 + e^{-\mu} (dx^4)^2,$$

$$ds^2 = e^v (dx^1)^2 + e^v (dx^2)^2 + e^{-\mu} (x^2)^2 (dx^3)^2 + e^\mu (dx^4)^2.$$

Ponadto zakładamy, że

$$\mu = \mu(x^1, x^2), \quad v = v(x^1, x^2), \quad \frac{\partial \mu}{\partial x^3} = \frac{\partial \mu}{\partial x^4} = \frac{\partial v}{\partial x^3} = \frac{\partial v}{\partial x^4} = 0.$$

Podstawiając składowe tensora metrycznego do próżniowych równań pola, (symbole Christoffela drugiego rodzaju i składowe tensora Ricciego, odpowiadające temu rozwiązaniu, zamieściliśmy w Niezbędniku) otrzymujemy

$$2R_{11} = \frac{\partial^2 v}{\partial x^1 \partial x^1} + \frac{\partial^2 v}{\partial x^2 \partial x^2} + \frac{1}{x^2} \frac{\partial v}{\partial x^2} + \left(\frac{\partial \mu}{\partial x^1} \right)^2 = 0,$$

$$2R_{22} = \frac{\partial^2 v}{\partial x^1 \partial x^1} + \frac{\partial^2 v}{\partial x^2 \partial x^2} - \frac{1}{x^2} \frac{\partial v}{\partial x^2} + \left(\frac{\partial \mu}{\partial x^2} \right)^2 - \frac{2}{x^2} \frac{\partial \mu}{\partial x^2} = 0,$$

$$-2(x^2)^{-2} e^\mu e^v R_{33} = \frac{\partial^2 \mu}{\partial x^1 \partial x^1} + \frac{\partial^2 \mu}{\partial x^2 \partial x^2} + \frac{1}{x^2} \frac{\partial \mu}{\partial x^2} = 0,$$

$$-2(x^2)^{-2} e^\mu e^v R_{33} = 2e^\mu e^v R_{44} = \frac{\partial^2 \mu}{\partial x^1 \partial x^1} + \frac{\partial^2 \mu}{\partial x^2 \partial x^2} + \frac{1}{x^2} \frac{\partial \mu}{\partial x^2} = 0.$$

Powyższe równania zapiszemy w innej formie

$$\frac{\partial^2 \mu}{\partial x^1 \partial x^1} + \frac{\partial^2 \mu}{\partial x^2 \partial x^2} + \frac{1}{x^2} \frac{\partial \mu}{\partial x^2} = 0$$

$$\frac{\partial^2 v}{\partial x^1 \partial x^1} + \frac{\partial^2 v}{\partial x^2 \partial x^2} + \frac{1}{x^2} \frac{\partial v}{\partial x^2} = - \left(\frac{\partial \mu}{\partial x^1} \right)^2$$

$$\left(\frac{\partial \mu}{\partial x^1} \right)^2 = \left(\frac{\partial \mu}{\partial x^2} \right)^2 - \frac{2}{x^2} \left(\frac{\partial \mu}{\partial x^2} + \frac{\partial v}{\partial x^2} \right)$$

Zauważmy, że pierwsze z nich jest równaniem Laplace'a we współrzędnych cylindrycznych.

5 ROZWIĄZANIE KERRA

• Metryka Kerra

W 1963 roku Kerr ¹⁾ zaproponował stacjonarne osiowo symetryczne rozwiązanie próżniowych równań pola grawitacyjnego, którego źródłem jest wirująca masa. Metryka Kerra zapisywana jest zwykle w postaci podanej w 1967 przez Boyera i Lindquista ²⁾.

$$ds^2 = \frac{r^2 + a^2 \cos^2 \theta}{r^2 - r r_s + a^2} dr^2 + (r^2 + a^2 \cos^2 \theta) d\theta^2 + \left(r^2 + a^2 + \frac{a^2 r r_s \sin^2 \theta}{r^2 + a^2 \cos^2 \theta} \right) \sin^2 \theta d\varphi^2 +$$

$$- \frac{2a r r_s \sin^2 \theta}{r^2 + a^2 \cos^2 \theta} d\varphi \cdot d(ct) - \left(1 - \frac{r r_s}{r^2 + a^2 \cos^2 \theta} \right) d(ct)^2$$

$$r_s = \frac{2GM}{c^2}$$

$$a = \frac{\text{moment pędu układu względem osi } z}{\text{całkowita masa układu} \cdot c}, \quad [a] = m$$

Dla $a = 0$ metryka Kerra redukuje się do metryki Schwarzschilda

$$ds^2 = \left(1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-1} dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2 - \left(1 - \frac{r_s}{r} \right) d(ct)^2.$$

Dla dużych wartości r metryka Kerra przyjmuje graniczną postać

$$ds^2 = \left(1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-1} dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2 - 2a \frac{r_s}{r} \sin^2 \theta d\varphi d(ct) - \left(1 - \frac{r_s}{r} \right) d(ct)^2.$$

Metryka Kerra przedstawiana jest również jako

$$ds^2 = \frac{\rho^2}{\Delta} dr^2 + \rho^2 d\theta^2 + \left(r^2 + a^2 + \frac{a^2 r r_s \sin^2 \theta}{\rho^2} \right) \sin^2 \theta d\varphi^2 +$$

$$- \frac{2a r r_s \sin^2 \theta}{\rho^2} d\varphi \cdot d(ct) - \left(1 - \frac{r r_s}{\rho^2} \right) d(ct)^2,$$

gdzie

$$\rho^2 = r^2 + a^2 \cos^2 \theta, \quad \Delta = r^2 - r r_s + a^2, \quad r_s = \frac{2GM}{c^2},$$

$$a = \frac{\text{moment pędu układu względem osi } z}{\text{całkowita masa układu} \cdot c},$$

$$r = x^1, \quad \theta = x^2, \quad \varphi = x^3, \quad ct = x^4.$$

¹⁾ R. P. Kerr: *Gravitational field of a spinning mass as an example of algebraically special metrics*. Physical Review Letters **11**, 5 (1963) 237-238.

²⁾ R. H. Boyer and R. W. Lindquist: *Maximal Analytic Extension of the Kerr Metric*. Journal of Mathematical Physics **8**, 2 (1967) 265-281.

6 FALE GRAWITACYJNE

- **Równania niestacjonarnego słabego pola grawitacyjnego w próżni są równaniami falowymi**

Równania niestacjonarnego słabego pola grawitacyjnego w próżni

$$R_{\mu\nu} = \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha \partial x^\alpha} = \frac{1}{2} \sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\beta \partial x^\beta} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial t^2} = \frac{1}{2} \square \gamma_{\mu\nu} = 0, \quad g_{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu} + \gamma_{\mu\nu}, \quad |\gamma_{\mu\nu}| \ll 1$$

mają postać równania falowego

$$\sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha \partial x^\alpha} = \sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\beta \partial x^\beta} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial t^2} = \square \gamma_{\mu\nu} = 0 \quad \square = \sum_{\beta=1}^3 \frac{\partial^2}{\partial x^\beta \partial x^\beta} - \frac{1}{c^2} \frac{\partial^2}{\partial t^2}$$

Fale grawitacyjne polegają na rozchodzeniu się z prędkością światła w pustej przestrzeni zmian składowych tensora metrycznego. Źródłem fal grawitacyjnych jest niestacjonarne pole grawitacyjne. Jak pokażemy dalej, fale grawitacyjne są falami poprzecznymi.

Składowe tensora krzywizny Ricciego niestacjonarnego słabego pola grawitacyjnego w próżni [porównaj ze stroną 78] (przemnożone przez dwa) stanowią lewe strony równań falowych, jeżeli

$$\frac{\partial^2 \gamma_{\alpha\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\nu} - \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\alpha}}{\partial x^\nu \partial x^\alpha} - \frac{\partial^2 \gamma_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\alpha} = 0$$

lub

$$-\left(\frac{\partial^2 \gamma'_{\mu\alpha}}{\partial x^\nu \partial x^\alpha} + \frac{\partial^2 \gamma'_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\alpha} \right) = 0,$$

gdzie

$$\gamma'_{\mu\nu} = \gamma_{\mu\nu} - \frac{1}{2} \delta_{\mu\nu} \gamma_{\sigma\sigma} = \gamma_{\mu\nu} - \frac{1}{2} \delta_{\mu\nu} \sum_{\sigma=1}^4 \gamma_{\sigma\sigma}.$$

Warunek ten jest spełniony, gdy

$$\frac{\partial \gamma'_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} - \frac{1}{2} \delta_{\mu\nu} \frac{\partial \gamma_{\sigma\sigma}}{\partial x^\nu} = 0$$

lub

$$\sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = 0 \quad \text{i} \quad \sum_{\sigma=1}^4 \gamma_{\sigma\sigma} = \text{const} \quad \text{lub w szczególności} \quad \sum_{\sigma=1}^4 \gamma_{\sigma\sigma} = 0.$$

$$\sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = 0 \quad \text{i} \quad \sum_{\sigma=1}^4 \gamma_{\sigma\sigma} = 0 \quad \Rightarrow \quad \frac{\partial^2 \gamma_{\alpha\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\nu} - \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\alpha}}{\partial x^\nu \partial x^\alpha} - \frac{\partial^2 \gamma_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\alpha} = 0$$

Uwzględniając, że $g_{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu} + \gamma_{\mu\nu}$, $|\gamma_{\mu\nu}| \ll 1$, ostatnie żądanie można zapisać w postaci

$$\sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = 0 \quad \text{i} \quad \sum_{\sigma=1}^4 g_{\sigma\sigma} = 4.$$

Jeżeli składowe diagonalne tensora metrycznego są w przybliżeniu równe jedności a pozostałe składowe są w przybliżeniu zerami, jego dywergencja znika, a ślad jest równy wymiarowi czasoprzestrzeni, to składowe tensora krzywizny Ricciego niestacjonarnego słabego pola grawitacyjnego w próżni (przemnożone przez dwa) stanowią lewe strony równań falowych.

• **Cechowanie TT**

W małym obszarze czasoprzestrzeni fale grawitacyjne można traktować jako fale płaskie. Rozwiązanie równania falowego dla fali płaskiej ma postać

$$\gamma_{\mu\nu} = \gamma_{\mu\nu}^{\max} f(\xi).$$

$$\begin{aligned} f(\xi) &= \text{dowolna funkcja argumentu } \xi \text{ dwukrotnie różniczkowalna względem czasu} \\ &\text{i współrzędnych przestrzennych} \\ \xi &= n_x x + n_y y + n_z z - ct = n^1 x^1 + n^2 x^2 + n^3 x^3 + n^4 x^4 = n^\alpha x^\alpha \\ n^4 &= i \\ x^4 &= ict \\ n_x^2 + n_y^2 + n_z^2 &= 1 \\ \mathbf{n} &= (n_x, n_y, n_z) = \text{wersor kierunku rozchodzenia się fali} \\ \tilde{\mathbf{n}} &= (\mathbf{n}, n^4) \\ (n^1)^2 + (n^2)^2 + (n^3)^2 + (n^4)^2 &= 0 \end{aligned}$$

Przez odpowiednie cechowanie (wybór układu odniesienia) można liczbę niezależnych niezerowych składowych tensora γ_{\dots} zredukować do dwóch.

$$\frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = \frac{\partial}{\partial x^\nu} \gamma_{\mu\nu}^{\max} f(\xi) = \gamma_{\mu\nu}^{\max} \frac{\partial f(\xi)}{\partial x^\nu} = \gamma_{\mu\nu}^{\max} \frac{\partial f(\xi)}{\partial \xi} \frac{\partial \xi}{\partial x^\nu} = \gamma_{\mu\nu}^{\max} \frac{\partial f(\xi)}{\partial \xi} n^\nu$$

$$\downarrow \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = 0$$

$$\gamma_{\mu\nu} n^\nu = 0$$

$$\downarrow \text{Fala z założenia porusza się w kierunku osi z. } \tilde{\mathbf{n}} = (0, 0, n^3, n^4)$$

$$\gamma_{\mu 3} n^3 + \gamma_{\mu 4} n^4 = 0$$

$$\downarrow \gamma_{\mu 4} = 0 \quad \text{czyli} \quad \gamma_{14} = \gamma_{24} = \gamma_{34} = \gamma_{44} = 0$$

Różnymi od zera składowymi tensora γ_{\dots} są

$$\gamma_{11}, \gamma_{22} \quad \text{i} \quad \gamma_{12} = \gamma_{21}.$$

$$\downarrow \sum_{\alpha=1}^4 \gamma_{\alpha\alpha} = 0 \quad \text{czyli} \quad \gamma_{11} + \gamma_{22} + \gamma_{33} + \gamma_{44} = 0$$

Niezależnymi różnymi od zera składowymi tensora γ_{\dots} są

$$\gamma_{11} = -\gamma_{22} = \gamma_+ \quad \text{i} \quad \gamma_{12} = \gamma_{21} = \gamma_x.$$

Przeprowadzone cechowanie

$$\frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = 0, \quad \gamma_{\mu 4} = 0, \quad \sum_{\alpha=1}^4 \gamma_{\alpha\alpha} = 0$$

nazywane jest cechowaniem TT (Transverse – Traceless) czyli poprzecznościowo – bezśladowym. Pozwala ono tensorowi metrycznemu g_{\dots} nadać postać

$$g_{\dots}^{\text{TT}} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \gamma_+ & \gamma_x & 0 & 0 \\ \gamma_x & -\gamma_+ & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1+\gamma_+ & \gamma_x & 0 & 0 \\ \gamma_x & 1-\gamma_+ & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

• **Fale grawitacyjne są falami poprzecznymi**

W nieobecności fal grawitacyjnych kwadrat różniczki odległości między dwoma sąsiednimi cząstkami próbnymi wynosi

$$dl_0^2 = dx^2 + dy^2 + dz^2.$$

W obecności fal grawitacyjnych

$$dl^2 = \sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 g_{\alpha\beta}^{\text{TT}} dx^\alpha dx^\beta = (1 + \gamma_+) dx^2 + (1 - \gamma_+) dy^2 + dz^2 + 2\gamma_x dx dy,$$

$$dl^2 = dl_0^2 + \gamma_+ (dx^2 - dy^2) + 2\gamma_x dx dy.$$

Równania falowe w przypadku fal płaskich biegnących wzdłuż osi z przybierają postać

$$\frac{\partial \gamma_+}{\partial z^2} - \frac{1}{c} \frac{\partial \gamma_+}{\partial t^2} = 0 \quad \text{oraz} \quad \frac{\partial \gamma_x}{\partial z^2} - \frac{1}{c} \frac{\partial \gamma_x}{\partial t^2} = 0.$$

Ich harmonicznymi rozwiązaniami są

$$\gamma_+ = \gamma_+^{\max} \cos k(z - ct) = \gamma_+^{\max} \cos \varphi \quad \text{oraz} \quad \gamma_x = \gamma_x^{\max} \cos k(z - ct) = \gamma_x^{\max} \cos \varphi,$$

gdzie

$$k = \frac{2\pi}{cT} = \frac{2\pi}{\lambda}, \quad \lambda = cT, \quad \varphi = k(z - ct) = \frac{2\pi}{\lambda} z - \frac{2\pi}{T} t.$$

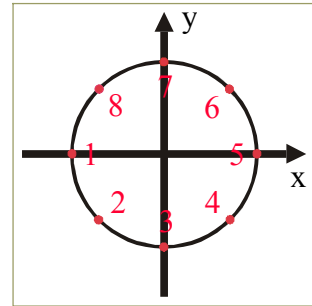
Składowe γ_+ i γ_x opisują dwie niezależne polaryzacje fal grawitacyjnych przesunięte względem siebie w przypadku fal harmonicznymi o kąt $\frac{\pi}{4}$ w płaszczyźnie x, y .

PRZYKŁAD

Zbadamy jak oddziałują z falami grawitacyjnymi cząstki próbne początkowo rozmieszczone w równych odstępach na okręgu w płaszczyźnie (x, y) w odległości $z = \frac{1}{2} \lambda (n + \frac{1}{2})$ od środka.

$$\gamma_+ = \gamma_+^{\max} \cos \varphi, \quad \gamma_x = 0, \quad dl^2 = dl_0^2 + \gamma_+ (dx^2 - dy^2)$$

$$dl_{15}^2 = dl_0^2 (1 + \gamma_+), \quad dl_{37}^2 = dl_0^2 (1 - \gamma_+), \quad dl_{26}^2 = dl_0^2, \quad dl_{48}^2 = dl_0^2$$



$$t = 0, \quad \gamma_+ = 0, \quad dl_{15}^2 = dl_0^2, \quad dl_{37}^2 = dl_0^2, \quad dl_{26}^2 = dl_0^2, \quad dl_{48}^2 = dl_0^2$$

$$t = \frac{1}{4} T, \quad \gamma_+ = \gamma_+^{\max}, \quad dl_{15}^2 = dl_0^2 (1 + \gamma_+^{\max}), \quad dl_{37}^2 = dl_0^2 (1 - \gamma_+^{\max}), \quad dl_{26}^2 = dl_0^2, \quad dl_{48}^2 = dl_0^2$$

$$t = \frac{1}{2} T, \quad \gamma_+ = 0, \quad dl_{15}^2 = dl_0^2, \quad dl_{37}^2 = dl_0^2, \quad dl_{26}^2 = dl_0^2, \quad dl_{48}^2 = dl_0^2$$

$$t = \frac{3}{4} T, \quad \gamma_+ = -\gamma_+^{\max}, \quad dl_{15}^2 = dl_0^2 (1 - \gamma_+^{\max}), \quad dl_{37}^2 = dl_0^2 (1 + \gamma_+^{\max}), \quad dl_{26}^2 = dl_0^2, \quad dl_{48}^2 = dl_0^2$$

$$\gamma_+ = 0, \quad \gamma_x = \gamma_x^{\max} \cos \varphi, \quad dl^2 = dl_0^2 + 2\gamma_x dx dy$$

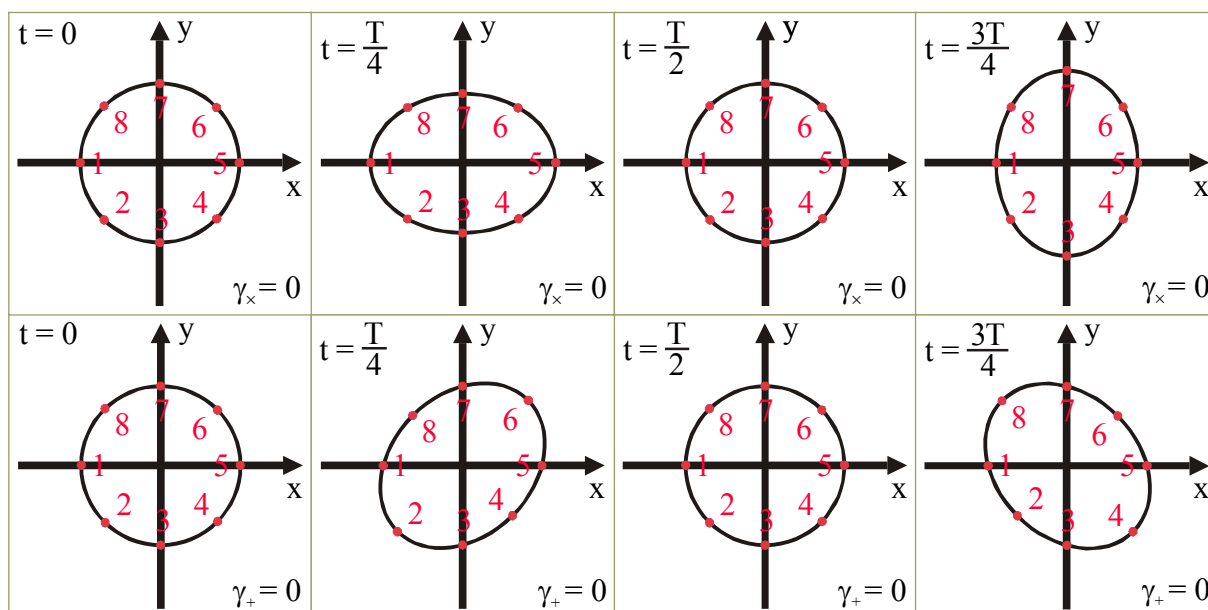
$$dl_{15}^2 = dl_0^2, \quad dl_{37}^2 = dl_0^2, \quad dl_{26}^2 = dl_0^2 (1 + \gamma_x), \quad dl_{48}^2 = dl_0^2 (1 - \gamma_x)$$

$$t = 0, \quad \gamma_x = 0, \quad dl_{15}^2 = dl_0^2, \quad dl_{37}^2 = dl_0^2, \quad dl_{26}^2 = dl_0^2, \quad dl_{48}^2 = dl_0^2$$

$$t = \frac{1}{4} T, \quad \gamma_x = \gamma_x^{\max}, \quad dl_{15}^2 = dl_0^2, \quad dl_{37}^2 = dl_0^2, \quad dl_{26}^2 = dl_0^2 (1 + \gamma_x^{\max}), \quad dl_{48}^2 = dl_0^2 (1 - \gamma_x^{\max})$$

$$t = \frac{1}{2} T, \quad \gamma_x = 0, \quad dl_{15}^2 = dl_0^2, \quad dl_{37}^2 = dl_0^2, \quad dl_{26}^2 = dl_0^2, \quad dl_{48}^2 = dl_0^2$$

$$t = \frac{3}{4} T, \quad \gamma_x = -\gamma_x^{\max}, \quad dl_{15}^2 = dl_0^2, \quad dl_{37}^2 = dl_0^2, \quad dl_{26}^2 = dl_0^2 (1 - \gamma_x^{\max}), \quad dl_{48}^2 = dl_0^2 (1 + \gamma_x^{\max})$$



Składowe γ_+ i γ_x opisują dwie niezależne polaryzacje harmonicznej fali grawitacyjnej przesunięte względem siebie o kąt $\pi/4$ w płaszczyźnie x, y .

- **Równania niestacjonarnego słabego pola poruszających się ciał**

Równania niestacjonarnego pola grawitacyjnego poruszających się ciał

$$R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R = -\frac{8\pi G}{c^4}T_{\mu\nu}, \quad R = g^{\alpha\beta}R_{\alpha\beta}$$

lub

$$R_{\mu\nu} = -\frac{8\pi G}{c^4}T_{\mu\nu}^*, \quad T_{\mu\nu}^* = T_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}T, \quad T = g^{\alpha\beta}T_{\alpha\beta}, \quad R = \frac{8\pi G}{c^4}T,$$

w przypadku słabych pól

$$g_{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu} + \gamma_{\mu\nu}, \quad |\gamma_{\mu\nu}| \ll 1, \quad \left| \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^k} \right| \ll 1, \quad \left| \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\lambda \partial x^k} \right| \ll 1, \quad \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = 0, \quad \gamma_{\sigma\sigma} = 0,$$

można przedstawić jako

$$R_{\mu\nu} = \frac{1}{2}\square g_{\mu\nu} = \frac{1}{2}\square \gamma_{\mu\nu} = \frac{1}{2}\square \gamma'_{\mu\nu} = -\frac{8\pi G}{c^4}T_{\mu\nu}^*, \quad \square \stackrel{\text{df}}{=} \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial^2}{\partial x^\alpha \partial x^\alpha}, \quad \gamma'_{\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} \gamma_{\mu\nu} - \frac{1}{2}\delta_{\mu\nu}\gamma_{\sigma\sigma}.$$

Ogólne rozwiązania niejednorodnych równań falowych

$$\square \gamma_{\mu\nu} = -\frac{16\pi G}{c^4}T_{\mu\nu}^*$$

mają postać

$$\gamma_{\mu\nu}(x', y', z', t) = \frac{4G}{c^4} \iiint_V \frac{T_{\mu\nu}^*(x, y, z, t - R'/c)}{R'} dV, \quad (x, y, z, t - R'/c) = \text{argument.}$$

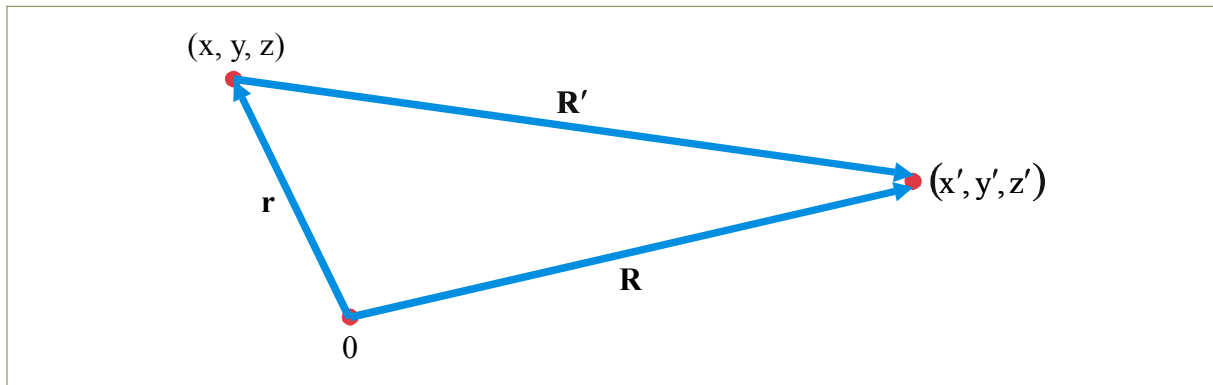
R' = odległość od elementu objętości dV do punktu obserwacji (x', y', z') , w którym wyznaczamy $\gamma_{\mu\nu}$

(x, y, z) = współrzędne elementu objętości dV

$\frac{R'}{c}$ = opóźnienie

UWAGA

Należy podkreślić, że czas t związany jest z aktem pomiaru składowej $\gamma_{\mu\nu}$ w punkcie obserwacji. Natomiast czas $\left(t - \frac{R'}{c}\right)$ mierzony jest w punkcie, w którym znajduje się element dV . Różnica ta wynika z faktu, że informacje o zmianie w rozkładzie źródłowych mas docierają do punktu obserwacji z opóźnieniem $\frac{R'}{c}$, ponieważ fale grawitacyjne rozchodzą się z prędkością o stałej wartości c .



- 0 = początek układu współrzędnych umieszczony dla wygody w środku źródłowych mas
- (x, y, z) = współrzędne elementu objętości dV
- (x', y', z') = współrzędne punktu obserwacji
- \mathbf{r} = promień wodzący poprowadzony ze środka układu współrzędnych do elementu dV
- \mathbf{R}' = promień wodzący poprowadzony z elementu dV do punktu obserwacji
- \mathbf{R} = promień wodzący poprowadzony ze środka układu współrzędnych do punktu obserwacji

$$\mathbf{R}' = \mathbf{R} - \mathbf{r}$$

Aby uprościć rozwiązanie równania falowego należałoby przyjąć, że $R' = R$. Zbadamy przy jakich założeniach jest możliwe takie przybliżenie.

$$R' = \sqrt{R^2 - 2\mathbf{R} \cdot \mathbf{r} + r^2} = R \sqrt{1 - \frac{2\mathbf{R} \cdot \mathbf{r}}{R^2} + \frac{r^2}{R^2}} \approx R \left(1 - \frac{\mathbf{R} \cdot \mathbf{r}}{R^2} + \frac{r^2}{2R^2} \right) \approx R \left(1 - \frac{r}{R} \right) \approx R$$

Przy dużych odległościach punktu obserwacji od źródłowych mas w stosunku do ich wzajemnych odległości w mianowniku wyrażenia podcałkowego można przyjąć przybliżenie $R' = R$. Ponieważ element objętości dV nie zależy od R , to można R wynieść przed całkę.

Argument w liczniku wyrażenia podcałkowego $\left(x, y, z, t - \frac{R'}{c}\right)$ przy tym samym rzędzie przybliżenia i dodatkowym założeniu, że źródłowe masy poruszają się z prędkościami dużo mniejszymi od prędkości światła, można zastąpić argumentem $\left(x, y, z, t - \frac{R}{c}\right)$.

Uwzględniając powyższe uwagi, otrzymujemy przybliżone rozwiązania opóźnione niejednorodnych równań falowych.

$$\gamma_{\mu\nu}(x', y', z', t) = \frac{4G}{c^4 R} \iiint_V T_{\mu\nu}^*(x, y, z, t - \frac{R}{c}) dV, \quad (x, y, z, t - \frac{R}{c}) = \text{argument}$$

Celem poniższych rachunków będzie wyrażenie całek objętościowych ze składowych $T_{\alpha\beta}^*$ ($\alpha, \beta = 1, 2, 3$) przez składową T_{44}^* .

$$\frac{\partial T_{\mu\nu}^*}{\partial x^\nu} = 0 \quad \Rightarrow \quad \begin{cases} \frac{\partial T_{\alpha\gamma}^*}{\partial x^\gamma} = -\frac{\partial T_{\alpha 4}^*}{\partial x^4} \\ \frac{\partial T_{4\gamma}^*}{\partial x^\gamma} = -\frac{\partial T_{44}^*}{\partial x^4} \end{cases} \quad (\alpha, \beta, \gamma = 1, 2, 3)$$

$$\frac{\partial T_{\alpha\gamma}^*}{\partial x^\gamma} \cdot x^\beta = -\frac{\partial T_{\alpha 4}^*}{\partial x^4} \cdot x^\beta$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial T_{\alpha\gamma}^*}{\partial x^\gamma} \cdot x^\beta &= \frac{\partial T_{\alpha\gamma}^* x^\beta}{\partial x^\gamma} - \frac{\partial x^\beta}{\partial x^\gamma} T_{\alpha\beta}^* = \frac{\partial T_{\alpha\gamma}^* x^\beta}{\partial x^\gamma} - T_{\alpha\beta}^* \\ -\frac{\partial T_{\alpha 4}^*}{\partial x^4} \cdot x^\beta &= -\frac{\partial T_{\alpha 4}^* x^\beta}{\partial x^4} + \frac{\partial x^\beta}{\partial x^4} T_{\alpha 4}^* = -\frac{\partial T_{\alpha 4}^* x^\beta}{\partial x^4} \end{aligned}$$

$$\frac{\partial T_{\alpha\gamma}^* x^\beta}{\partial x^\gamma} - T_{\alpha\beta}^* = -\frac{\partial T_{\alpha 4}^* x^\beta}{\partial x^4}$$

$$\iiint_V \frac{\partial T_{\alpha\gamma}^* x^\beta}{\partial x^\gamma} dV - \iiint_V T_{\alpha\beta}^* dV = -\frac{\partial}{\partial x^4} \iiint_V T_{\alpha 4}^* x^\beta dV, \quad (\alpha, \beta, \gamma = 1, 2, 3)$$

$$\iiint_V \frac{\partial T_{\alpha\gamma}^* x^\beta}{\partial x^\gamma} dV = 0$$

$$\iiint_V T_{\alpha\beta}^* dV = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial x^4} \iiint_V (T_{\alpha 4}^* x^\beta + T_{\beta 4}^* x^\alpha) dV, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

$$\frac{\partial T_{4\gamma}^*}{\partial x^\gamma} \cdot x^\alpha x^\beta = -\frac{\partial T_{44}^*}{\partial x^4} \cdot x^\alpha x^\beta$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial T_{4\gamma}^*}{\partial x^\gamma} \cdot x^\alpha x^\beta &= \frac{\partial T_{4\gamma}^* x^\alpha x^\beta}{\partial x^\gamma} - T_{4\gamma}^* \frac{\partial x^\alpha x^\beta}{\partial x^\gamma} = \frac{\partial T_{4\gamma}^* x^\alpha x^\beta}{\partial x^\gamma} - T_{4\alpha}^* x^\beta - T_{4\beta}^* x^\alpha \\ -\frac{\partial T_{44}^*}{\partial x^4} \cdot x^\alpha x^\beta &= -\frac{\partial T_{44}^* x^\alpha x^\beta}{\partial x^4} + T_{44}^* \frac{\partial x^\alpha x^\beta}{\partial x^4} = -\frac{\partial T_{44}^* x^\alpha x^\beta}{\partial x^4} \end{aligned}$$

$$\frac{\partial T_{4\gamma}^* x^\alpha x^\beta}{\partial x^\gamma} - T_{4\alpha}^* x^\beta - T_{4\beta}^* x^\alpha = -\frac{\partial T_{44}^* x^\alpha x^\beta}{\partial x^4}$$

$$\iiint_V \frac{\partial T_{4\gamma}^* x^\alpha x^\beta}{\partial x^\gamma} dV - \iiint_V (T_{4\alpha}^* x^\beta + T_{4\beta}^* x^\alpha) dV = -\frac{\partial}{\partial x^4} \iiint_V T_{44}^* x^\alpha x^\beta dV, \quad (\alpha, \beta, \gamma = 1, 2, 3)$$

$$\iiint_V \frac{\partial T_{4\gamma}^* x^\alpha x^\beta}{\partial x^\gamma} dV = 0$$

$$\iiint_V (T_{4\alpha}^* x^\beta + T_{4\beta}^* x^\alpha) dV = \frac{\partial}{\partial x^4} \iiint_V T_{44}^* x^\alpha x^\beta dV, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

$$\iiint_V T_{\alpha\beta}^* dV = \frac{1}{2} \frac{\partial^2}{\partial x^4 \partial x^4} \iiint_V T_{44}^* x^\alpha x^\beta dV, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

$$\iiint_V T_{\alpha\beta}^* dV = \frac{1}{2} \frac{\partial^2}{\partial x^4 \partial x^4} \iiint_V T_{44}^* x^\alpha x^\beta dV, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

$$T_{44}^* = -\gamma^2 \rho c^2 - \frac{1}{2} g_{44} T, \quad \gamma \approx 1$$

$$x^4 = ict$$

ρ = gęstość spoczynkowa źródłowych mas

$$\gamma_{\alpha\beta} = \frac{2G}{c^4 R} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \iiint_V \left(\rho + \frac{g_{44} T}{2c^2} \right) x^\alpha x^\beta dV$$

$$\frac{g_{44} T}{2c^2} \approx 0$$

$$\gamma_{\alpha\beta}(x', y', z', t) = \frac{2G}{c^4 R} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \iiint_V \rho(x, y, z, t - R/c) x^\alpha x^\beta dV, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

Aby spełnić wymogi przyjętego cechowania TT

$$\gamma_{11} + \gamma_{22} + \gamma_{33} + \gamma_{44} = 0, \quad \gamma_{14} = \gamma_{24} = \gamma_{34} = \gamma_{44} = 0,$$

należy tensor momentu kwadrupolowego źródłowych mas

$$d_{\alpha\beta} \stackrel{\text{df}}{=} \iiint_V \rho x^\alpha x^\beta dV$$

zastąpić jego wersją bezśladową

$$D_{\alpha\beta} \stackrel{\text{df}}{=} \iiint_V \rho (3x^\alpha x^\beta - \delta_{\alpha\beta} x^\gamma x^\gamma) dV.$$

$$\gamma_{\alpha\beta}^{\text{TT}} = \frac{2G}{3c^4 R} \frac{\partial^2}{\partial t^2} \iiint_V \rho (3x^\alpha x^\beta - \delta_{\alpha\beta} x^\gamma x^\gamma) dV \quad (\alpha, \beta, \gamma = 1, 2, 3)$$

UWAGA

W rachunkach przeprowadzonych w tym paragrafie przyjęliśmy następujące założenia.

$$g_{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu} + \gamma_{\mu\nu},$$

$$|\gamma_{\mu\nu}| \ll 1, \quad \left| \frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\kappa} \right| \ll 1, \quad \left| \frac{\partial^2 \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\lambda \partial x^\kappa} \right| \ll 1,$$

$$\frac{\partial \gamma_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = 0, \quad \gamma_{\sigma\sigma} = 0 \quad \text{lub} \quad \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = 0, \quad g_{\sigma\sigma} = 4 \quad \text{lub} \quad \frac{\partial \gamma'}{\partial x^\nu} = 0,$$

$$v \ll c, \quad \gamma = (1 - v^2/c^2)^{-\frac{1}{2}} \approx 1,$$

$$R' \approx R, \quad R \gg r.$$

Środek układu współrzędnych znajduje się w środku źródłowych mas.

$$\frac{\partial T_{\mu\nu}^*}{\partial x^\nu} = \frac{\partial T_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} - \frac{1}{2} T \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} - \frac{1}{2} g_{\mu\nu} \frac{\partial T}{\partial x^\nu} = 0, \quad \frac{\partial T_{\mu\nu}}{\partial x^\nu} = 0, \quad g_{\mu\nu} \frac{\partial T}{\partial x^\nu} = 0,$$

$$\iiint_V \frac{\partial T_{\alpha\gamma}^* x^\beta}{\partial x^\gamma} dV = 0, \quad \iiint_V \frac{\partial T_{4\gamma}^* x^\alpha x^\beta}{\partial x^\gamma} dV = 0,$$

$$\frac{g_{44} T}{2c^2} \approx 0,$$

$$\gamma_{14} = \gamma_{24} = \gamma_{34} = \gamma_{44} = 0.$$

• **Emisja fal grawitacyjnych**

Przypomnijmy: fale grawitacyjne są zaburzeniami czasoprzestrzeni w postaci zmian składowych tensora metrycznego, rozchodzącymi się w próżni z prędkością światła.

Moc energii wysyłanej w formie fal grawitacyjnych przez poruszające się ciała, będące emiterami, dana jest wzorem ¹⁾:

$$-\frac{dE}{dt} = \frac{G}{45c^5} \sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 \left(\frac{\partial^3}{\partial t^3} D^{\alpha\beta} \right)^2 \quad \frac{G}{45c^5} = 6,1218 \cdot 10^{-55} \frac{s^3}{m^2 kg}$$

Bezsładowy tensor momentu kwadrupolowego układu punktów materialnych:

$$D^{\alpha\beta} = \sum_i M_i (3x_i^\alpha x_i^\beta - R_i^2 \delta_{\alpha\beta}), \quad R_i = \text{promień wodzący } i\text{-tego punktu materialnego}$$

Bezsładowy tensor momentu kwadrupolowego ciągłego rozkładu mas:

$$D^{\alpha\beta} = \iiint_V \rho (3x^\alpha x^\beta - \delta_{\alpha\beta} x^\gamma x^\gamma) dV, \quad \rho = \text{gęstość}, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

Informacje o tensorze momentu kwadrupolowego układu punktów materialnych znajdują się w części „Pole grawitacyjne – teoria Newtona” w rozdziale „Rozwinięcie multipolowe potencjału pola grawitacyjnego układu punktów materialnych” w paragrafie „Tensor momentu kwadrupolowego”.

$$D^{xx} = \sum_i M_i (2x_i^2 - y_i^2 - z_i^2)$$

$$D^{yy} = \sum_i M_i (2y_i^2 - x_i^2 - z_i^2)$$

$$D^{zz} = \sum_i M_i (2z_i^2 - x_i^2 - y_i^2)$$

$$D^{xy} = D^{yx} = \sum_i 3M_i x_i y_i$$

$$D^{xz} = D^{zx} = \sum_i 3M_i x_i z_i$$

$$D^{yz} = D^{zy} = \sum_i 3M_i y_i z_i$$

$$D^{xx} + D^{yy} + D^{zz} = 0$$

Bezsładowy tensor momentu kwadrupolowego układu punktów materialnych

M_i = masa i-tego punktu materialnego

Tensorowi momentu kwadrupolowego ciągłego rozkładu mas poświęcony jest następny rozdział.

$$D^{xx} = \frac{1}{5} \cdot M (2a^2 - b^2 - c^2)$$

$$D^{yy} = \frac{1}{5} \cdot M (2b^2 - a^2 - c^2)$$

$$D^{zz} = \frac{1}{5} \cdot M (2c^2 - b^2 - a^2)$$

$$D^{xy} = D^{yx} = D^{xz} = D^{zx} = D^{yz} = D^{zy} = 0$$

$$D^{xx} + D^{yy} + D^{zz} = 0$$

Bezsładowy tensor momentu kwadrupolowego jednorodnej elipsoidy

M = masa elipsoidy
 a, b, c = osi elipsoidy

Wszystkie składowe tensora momentu kwadrupolowego kuli są równe zeru.

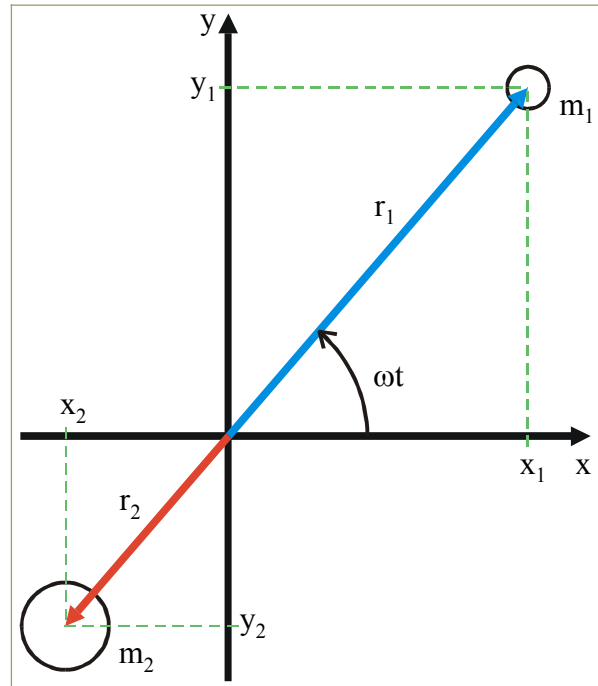
¹⁾ L. Landau, E. Lifszic: *Teoria pola*. PWN, W-wa 1958. [Strona 353]

PRZYKŁAD

Moc fal grawitacyjnych emitowanych przez układ dwóch mas m_1 i m_2 wirujących wokół ich wspólnego środka masy, odległych odpowiednio o r_1 i r_2 od niego. Obliczenia zostaną podane w układzie środka masy.

$$-\frac{dE}{dt} = \frac{G}{45c^5} \sum_{\alpha=1}^3 \sum_{\beta=1}^3 \left(\frac{\partial^3}{\partial t^3} D^{\alpha\beta} \right)^2$$

$$\begin{aligned} x_1 &= r_1 \cos \omega t \\ y_1 &= r_1 \sin \omega t \\ x_2 &= -r_2 \cos \omega t \\ y_2 &= -r_2 \sin \omega t \\ D^{xx} &= m_1 (2x_1^2 - y_1^2) + m_2 (2x_2^2 - y_2^2) \\ D^{yy} &= m_1 (2y_1^2 - x_1^2) + m_2 (2y_2^2 - x_2^2) \\ D^{zz} &= -m_1 (x_1^2 + y_1^2) - m_2 (x_2^2 + y_2^2) \\ D^{xy} &= D^{yx} = 3m_1 x_1 + 3m_2 x_2 \end{aligned}$$



$$-\frac{dE}{dt} = \frac{32}{5} \cdot \frac{G}{c^5} \cdot (m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2)^2 \cdot \omega^6$$

$$\begin{aligned} \frac{Gm_1 m_2}{(r_1 + r_2)^2} &= m_1 \omega^2 r_1 + m_2 \omega^2 r_2 \\ m_1 r_1 &= m_2 r_2 \quad \Rightarrow \quad m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2 = \frac{1}{2} (m_1 r_1 + m_2 r_2) (r_1 + r_2) \end{aligned}$$

$$-\frac{dE}{dt} = \frac{8}{5} \cdot \frac{G^4}{c^5} \cdot \frac{(m_1 m_2)^3}{(r_1 + r_2)^4 (m_1 r_1 + m_2 r_2)} = \frac{4}{5} \cdot \frac{G^4}{c^5} \cdot \frac{(m_1 m_2)^3}{(r_1 + r_2)^3 (m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2)}$$

W przypadku, gdy

$$\begin{aligned} m_1 &= m_2 = m, \\ r_1 &= r_2 = r, \\ l &= r_1 + r_2 = 2r, \end{aligned}$$

otrzymujemy

$$-\frac{dE}{dt} = \frac{8}{5} \cdot \frac{G}{c^5} \cdot m^2 \cdot l^4 \cdot \omega^6$$

$$-\frac{dE}{dt} = \frac{8}{5} \cdot \frac{G^4}{c^5} \cdot \frac{m^5}{l^5}$$

7 TENSOR MOMENTU KWADRUPOLOWEGO

- **Tensor momentu kwadrupolowego ciągłego rozkładu mas**

$$d_{\alpha\beta} \stackrel{\text{df}}{=} \iiint_V \rho x^\alpha x^\beta dV, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

Tensor momentu kwadrupolowego ciągłego rozkładu mas jest symetrycznym tensorem drugiego rzędu posiadającym sześć niezależnych składowych.

- **Bezsładowy tensor momentu kwadrupolowego ciągłego rozkładu mas**


$$D_{\alpha\beta} \stackrel{\text{df}}{=} \iiint_V \rho (3x^\alpha x^\beta - \delta_{\alpha\beta} x^\gamma x^\gamma) dV, \quad (\alpha, \beta, \gamma = 1, 2, 3)$$

Bezsładowy tensor momentu kwadrupolowego ciągłego rozkładu mas jest symetrycznym tensorem drugiego rzędu o znikającym śladzie, posiadającym pięć niezależnych składowych.

- **Elipsoida**

Elipsoida obrotowa modeluje wiele brył od koła poczynając poprzez dysk, kulę, cygaro, a na walcu kończąc. Elipsoida trójosiowa jest powierzchnią daną równaniem kanonicznym.

$$\frac{x^2}{a^2} + \frac{y^2}{b^2} + \frac{z^2}{c^2} = 1$$

 a, b, c = półosie elipsoidy

a = b = c sfera

a = b > c elipsoida obrotowa spłaszczona

a = b < c elipsoida obrotowa wydłużona

Objętość elipsoidy wynosi

$$V = \frac{4}{3} \cdot \pi abc$$

Kontur rzutu na płaszczyznę x, y przekroju elipsoidy płaszczyzną prostopadłą do osi z jest elipsą

$$\frac{x^2}{a^2 \left(1 - \frac{z^2}{c^2}\right)} + \frac{y^2}{b^2 \left(1 - \frac{z^2}{c^2}\right)} = 1, \quad z = \text{const}$$

o półosiach

$$a\sqrt{1 - \frac{z^2}{c^2}} \quad \text{i} \quad b\sqrt{1 - \frac{z^2}{c^2}}$$

i polu powierzchni

$$|R_z| = \pi ab \left(1 - \frac{z^2}{c^2}\right)$$

- Tensor momentu kwadrupolowego ciągłego rozkładu mas rozmieszczonych ze stałą gęstością objętościową w obszarze elipsoidy w układzie współrzędnych, który stanowią osie elipsoidy

$$d_{xx} = \iiint_V \rho(x, y, z) x^2 dV$$

$$\rho(x, y, z) = \frac{3M}{4\pi abc}$$

$$\iint_{R_x} dydz = \pi bc \left(1 - \frac{x^2}{a^2}\right)$$

$$\int_{-a}^{+a} x^2 dx = \left[\frac{x^3}{3}\right]_{-a}^{+a} = \frac{2}{3} a^3$$

$$\int_{-a}^{+a} x^4 dx = \left[\frac{x^5}{5}\right]_{-a}^{+a} = \frac{2}{5} a^5$$

↓

$$d_{xx} = \frac{3M}{4\pi abc} \iiint_V x^2 dx dy dz =$$

$$= \frac{3M}{4\pi abc} \int_{-a}^{+a} x^2 dx \iint_{R_x} dy dz =$$

$$= \frac{3M}{4\pi abc} \pi bc \int_{-a}^{+a} x^2 \left(1 - \frac{x^2}{a^2}\right) dx$$

$$d_{xx} = \frac{1}{5} Ma^2$$

$$d_{yy} = \iiint_V \rho(x, y, z) y^2 dV$$

$$\rho(x, y, z) = \frac{3M}{4\pi abc}$$

$$\iint_{R_y} dx dz = \pi ac \left(1 - \frac{y^2}{b^2}\right)$$

$$\int_{-b}^{+b} y^2 dy = \left[\frac{y^3}{3}\right]_{-b}^{+b} = \frac{2}{3} b^3$$

$$\int_{-b}^{+b} y^4 dy = \left[\frac{y^5}{5}\right]_{-b}^{+b} = \frac{2}{5} b^5$$

↓

$$d_{yy} = \frac{3M}{4\pi ab c} \iiint_V y^2 dx dy dz =$$

$$= \frac{3M}{4\pi abc} \int_{-b}^{+b} y^2 dy \iint_{R_y} dx dz =$$

$$= \frac{3M}{4\pi abc} \pi ac \int_{-b}^{+b} y^2 \left(1 - \frac{y^2}{b^2}\right) dy$$

$$d_{yy} = \frac{1}{5} Mb^2$$

$$d_{zz} = \iiint_V \rho(x, y, z) z^2 dV$$

$$\rho(x, y, z) = \frac{3M}{4\pi abc}$$

$$\iint_{R_z} dx dy = \pi ab \left(1 - \frac{z^2}{c^2}\right)$$

$$\int_{-c}^{+c} z^2 dz = \left[\frac{z^3}{3}\right]_{-c}^{+c} = \frac{2}{3} c^3$$

$$\int_{-c}^{+c} z^4 dz = \left[\frac{z^5}{5}\right]_{-c}^{+c} = \frac{2}{5} c^5$$

↓

$$d_{zz} = \frac{3M}{4\pi abc} \iiint_V z^2 dx dy dz =$$

$$= \frac{3M}{4\pi abc} \int_{-c}^{+c} z^2 dz \iint_{R_z} dx dy =$$

$$= \frac{3M}{4\pi abc} \pi ab \int_{-c}^{+c} z^2 \left(1 - \frac{z^2}{c^2}\right) dz$$

$$d_{zz} = \frac{1}{5} Mc^2$$

R_x = rzut na płaszczyznę y, z przekroju elipsoidy płaszczyzną prostopadłą do osi x

$\iint_{R_x} dy dz$ = pole rzutu na płaszczyznę y, z przekroju elipsoidy płaszczyzną prostopadłą do osi x

R_y = rzut na płaszczyznę x, z przekroju elipsoidy płaszczyzną prostopadłą do osi y

$\iint_{R_y} dx dz$ = pole rzutu na płaszczyznę x, z przekroju elipsoidy płaszczyzną prostopadłą do osi y

R_z = rzut na płaszczyznę x, y przekroju elipsoidy płaszczyzną prostopadłą do osi z

$\iint_{R_z} dx dy$ = pole rzutu na płaszczyznę x, y przekroju elipsoidy płaszczyzną prostopadłą do osi z

osi z

$$D_{xx} = \iiint_V \rho(x, y, z) (2x^2 - y^2 - z^2) dV$$

$$\rho(x, y, z) = \frac{3M}{4\pi abc}$$

$$\Downarrow$$

$$\begin{aligned} D_{xx} &= \frac{3M}{4\pi abc} \iiint_V (2x^2 - y^2 - z^2) dx dy dz = \\ &= \frac{3M}{4\pi abc} \left(2 \int_{-a}^{+a} x^2 dx \iint_{R_x} dy dz - \int_{-b}^{+b} y^2 dy \iint_{R_y} dx dz - \int_{-c}^{+c} z^2 dz \iint_{R_z} dx dy \right) = \\ &= \frac{3M}{4\pi abc} \left[2\pi bc \int_{-a}^{+a} x^2 \left(1 - \frac{x^2}{a^2} \right) dx - \pi ac \int_{-b}^{+b} y^2 \left(1 - \frac{y^2}{b^2} \right) dy - \pi ab \int_{-c}^{+c} z^2 \left(1 - \frac{z^2}{c^2} \right) dz \right] = \\ &= \frac{3M}{4\pi abc} \left[\frac{8}{15} \cdot \pi a^3 bc - \frac{4}{15} \cdot \pi ab^3 c - \frac{4}{15} \cdot \pi abc^3 \right] \end{aligned}$$

$$D_{xx} = \frac{1}{5} \cdot M (2a^2 - b^2 - c^2)$$

$$D_{yy} = \iiint_V \rho(x, y, z) (2y^2 - x^2 - z^2) dV$$

$$\rho(x, y, z) = \frac{3M}{4\pi abc}$$

$$\Downarrow$$

$$\begin{aligned} D_{yy} &= \frac{3M}{4\pi abc} \iiint_V (2y^2 - x^2 - z^2) dx dy dz = \\ &= \frac{3M}{4\pi abc} \left(2 \int_{-b}^{+b} y^2 dy \iint_{R_y} dx dz - \int_{-a}^{+a} x^2 dx \iint_{R_x} dy dz - \int_{-c}^{+c} z^2 dz \iint_{R_z} dx dy \right) = \\ &= \frac{3M}{4\pi abc} \left[2\pi ac \int_{-b}^{+b} y^2 \left(1 - \frac{y^2}{b^2} \right) dy - \pi bc \int_{-a}^{+a} x^2 \left(1 - \frac{x^2}{a^2} \right) dx - \pi ab \int_{-c}^{+c} z^2 \left(1 - \frac{z^2}{c^2} \right) dz \right] = \\ &= \frac{3M}{4\pi abc} \left[\frac{8}{15} \cdot \pi ab^3 c - \frac{4}{15} \cdot \pi a^3 bc - \frac{4}{15} \cdot \pi abc^3 \right] \end{aligned}$$

$$D_{yy} = \frac{1}{5} \cdot M (2b^2 - a^2 - c^2)$$

$$D_{zz} = \iiint_V \rho(x, y, z) (2z^2 - y^2 - x^2) dV$$

$$\rho(x, y, z) = \frac{3M}{4\pi abc}$$

⇓

$$\begin{aligned} D_{zz} &= \frac{3M}{4\pi abc} \iiint_V (2z^2 - y^2 - x^2) dx dy dz = \\ &= \frac{3M}{4\pi abc} \left(2 \int_{-c}^{+c} z^2 dz \iint_{R_z} dx dy - \int_{-b}^{+b} y^2 dy \iint_{R_y} dx dz - \int_{-a}^{+a} x^2 dx \iint_{R_x} dy dz \right) = \\ &= \frac{3M}{4\pi abc} \left[2\pi ab \int_{-c}^{+c} z^2 \left(1 - \frac{z^2}{c^2} \right) dz - \pi ac \int_{-b}^{+b} y^2 \left(1 - \frac{y^2}{b^2} \right) dy - \pi bc \int_{-a}^{+a} x^2 \left(1 - \frac{x^2}{a^2} \right) dx \right] = \\ &= \frac{3M}{4\pi abc} \left[\frac{8}{15} \cdot \pi abc^3 - \frac{4}{15} \cdot \pi ab^3 c - \frac{4}{15} \cdot \pi a^3 bc \right] \end{aligned}$$

$$D_{zz} = \frac{1}{5} \cdot M(2c^2 - b^2 - a^2)$$

Zbierzmy uzyskane wyniki.

$$d_{xx} = \frac{1}{5} \cdot Ma^2, \quad d_{yy} = \frac{1}{5} \cdot Mb^2, \quad d_{zz} = \frac{1}{5} \cdot Mc^2$$

$$D_{xx} = \frac{1}{5} \cdot M(2a^2 - b^2 - c^2), \quad D_{yy} = \frac{1}{5} \cdot M(2b^2 - a^2 - c^2), \quad D_{zz} = \frac{1}{5} \cdot M(2c^2 - b^2 - a^2)$$

$$D_{xx} + D_{yy} + D_{zz} = 0$$

Składowe niediagonalne obu tensorów są wszystkie równe zero.

W przypadku elipsoidy obrotowej

$$a = b,$$

$$D_{xx} = \frac{1}{5} M(a^2 - c^2),$$

$$D_{yy} = \frac{1}{5} M(a^2 - c^2),$$

$$D_{zz} = \frac{2}{5} M(c^2 - a^2),$$

$$-\frac{1}{2} D_{zz} = D_{xx} = D_{yy},$$

tensor momentu kwadrupolowego $D_{\mu\nu}$ posiada tylko jedną składową niezależną D_{zz} . Składowa D_{zz} bywa utożsamiana z tensorem momentu kwadrupolowego, co prowadzi do nieporozumień.

8 MODEL WSZECHŚWIATA EINSTEINA: „MATERIA BEZ RUCHU”

• Trójwymiarowa hipersfera zanurzona w czterowymiarowej płaskiej przestrzeni Euklidesowej jako trójwymiarowa przestrzeń o stałej krzywiznie Riemanna

W czterowymiarowej płaskiej przestrzeni Euklidesowej (nie mającej nic wspólnego z czasoprzestrzenią) o metryce

$$d\sigma^2 = (dz^1)^2 + (dz^2)^2 + (dz^3)^2 + (dz^4)^2$$

rozpatrzmy trójwymiarową hipersferę

$$a^2 = (z^1)^2 + (z^2)^2 + (z^3)^2 + (z^4)^2.$$

Wyznaczając na podstawie powyższego równania różniczkę współrzędnej z^4 , otrzymujemy dla podstawowej formy metrycznej wyrażenie

$$d\sigma^2 = \left(\delta_{\alpha\beta} + \frac{z^\alpha z^\beta}{a^2 - z^\kappa z^\kappa} \right) dz^\alpha dz^\beta = \gamma_{\alpha\beta} dz^\alpha dz^\beta \quad (\alpha, \beta, \kappa = 1, 2, 3),$$

$$\gamma_{\alpha\beta} = \delta_{\alpha\beta} + \frac{z^\alpha z^\beta}{a^2 - z^\kappa z^\kappa} \quad (\alpha, \beta, \kappa = 1, 2, 3).$$

Następnie obliczamy trójwymiarowe symbole Christoffela drugiego rodzaju, ich pochodne oraz składowe trójwymiarowego tensora Ricciego.

$$\Gamma_{\alpha\beta}^\lambda = \frac{\delta_{\alpha\beta} z^\lambda}{a^2 - z^\kappa z^\kappa} + \frac{z^\alpha z^\beta z^\lambda}{(a^2 - z^\kappa z^\kappa)^2}, \quad (\alpha, \beta, \kappa, \lambda = 1, 2, 3)$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial \Gamma_{\alpha\beta}^\lambda}{\partial z^\kappa} &= \frac{(a^2 - z^\kappa z^\kappa) \delta_{\alpha\beta} \delta_{\kappa\lambda} + 2\delta_{\alpha\beta} z^\kappa z^\lambda}{(a^2 - z^\kappa z^\kappa)^2} + \\ &+ \frac{(a^2 - z^\kappa z^\kappa)^2 \left(z^\alpha \frac{\partial z^\beta z^\lambda}{\partial z^\kappa} + z^\beta z^\lambda \frac{\partial z^\alpha}{\partial z^\kappa} \right) - z^\alpha z^\beta z^\lambda \frac{\partial}{\partial z^\kappa} (a^2 - z^\kappa z^\kappa)^2}{(a^2 - z^\kappa z^\kappa)^4} \end{aligned}$$

$$R_{\alpha\beta} = \frac{\partial \Gamma_{\alpha\lambda}^\lambda}{\partial x^\beta} - \frac{\partial \Gamma_{\alpha\beta}^\lambda}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{\alpha\lambda}^\kappa \Gamma_{\kappa\beta}^\lambda - \Gamma_{\alpha\beta}^\kappa \Gamma_{\kappa\lambda}^\lambda, \quad (\alpha, \beta, \kappa, \lambda = 1, 2, 3)$$

W punkcie o współrzędnych $z^1 = z^2 = z^3 = 0, \quad z^4 = a$:

$$(g_{\alpha\beta})_0 = \delta_{\alpha\beta}, \quad (\Gamma_{\alpha\beta}^\lambda)_0 = 0, \quad \left(\frac{\partial \Gamma_{\alpha\beta}^\lambda}{\partial z^\kappa} \right)_0 = \frac{\delta_{\alpha\beta} \delta_{\kappa\lambda}}{a^2}, \quad (R_{\alpha\beta})_0 = -\frac{2\delta_{\alpha\beta}}{a^2} = -\frac{2(g_{\alpha\beta})_0}{a^2}.$$

W dowolnym punkcie trójwymiarowej hipersfery:

$$R_{\alpha\beta} = -\frac{2g_{\alpha\beta}}{a^2}, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3).$$

Na koniec wyznaczmy krzywiznę Riemanna badanej hiperpowierzchni

$$K = \frac{R_{\alpha\beta}}{(1-N)g_{\alpha\beta}} = \frac{R_{\alpha\beta}}{-2g_{\alpha\beta}} = \frac{1}{a^2}.$$

Trójwymiarowa hipersfera o promieniu a zanurzona w czterowymiarowej płaskiej przestrzeni Euklidesowej jest trójwymiarową przestrzenią o stałej krzywiznie Riemanna $K = a^{-2}$.

• **Metryka modelu Wszechświata Einsteina**

W modelu tym trójwymiarowa przestrzeń jest jednorodna, izotropowa, skończona, ale nie ograniczona i o stałej krzywiznie. Prędkości ciał będących źródłem pola są małe w stosunku do prędkości światła.

$$ds^2 = \left(\delta_{\alpha\beta} + \frac{x^\alpha x^\beta}{a^2 - x^\kappa x^\kappa} \right) dx^\alpha dx^\beta + dx^4 dx^4, \quad (\alpha, \beta, \kappa = 1, 2, 3)$$

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu \quad (\mu, \nu = 1, 2, 3, 4) \quad x^4 = ict, \quad ds^2 \leq 0$$

$$g_{\alpha\beta} = \delta_{\alpha\beta} + \frac{x^\alpha x^\beta}{a^2 - x^\kappa x^\kappa} \quad (\alpha, \beta, \kappa = 1, 2, 3)$$

$$g_{14} = g_{41} = g_{24} = g_{42} = g_{34} = g_{43} = 0, \quad g_{44} = 1$$

• **Składowe tensora Ricciego**

$$R_{\alpha\beta} = -\frac{2}{a^2} g_{\alpha\beta}, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

$$R_{14} = R_{41} = R_{24} = R_{42} = R_{34} = R_{43} = R_{44} = 0$$

• **Skalar krzywizny**

$$R = -g^{\alpha\beta} g_{\alpha\beta} \frac{2}{a^2} = -\frac{6}{a^2}, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

• **Składowe tensora Einsteina**

$$R_{\alpha\beta} - \frac{1}{2} g_{\alpha\beta} R = \frac{1}{a^2} g_{\alpha\beta}, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

$$R_{44} - \frac{1}{2} g_{44} R = \frac{3}{a^2}$$

• **Tensor pędu energii**

$$T'_{\mu\nu} = g_{\mu\alpha} g_{\nu\beta} \rho \tilde{v}^\alpha \tilde{v}^\beta + g_{\mu\nu} p$$

$$\tilde{v}^\lambda = \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{dx^\lambda}{ds}, \quad \text{sgn } ds^2 = -1$$

$$\tilde{v}^1 = \tilde{v}^2 = \tilde{v}^3 = 0$$

$$T'_{\alpha\beta} = g_{\alpha\beta} p \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3)$$

$$T'_{44} = g_{44} g_{44} \rho c^2 (\text{sgn } ds^2) \frac{dx^4}{ds} \frac{dx^4}{ds} + g_{44} p = -\rho c^2 + p$$

• **Równania pola:** $R_{\mu\nu} - \frac{1}{2} g_{\mu\nu} R = -\kappa T'_{\mu\nu}$.

$$\frac{1}{a^2} g_{\alpha\beta} = -\kappa p g_{\alpha\beta} \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3) \quad \text{Równania przestrzenno-przestrzenne}$$

$$\frac{3}{a^2} = -\kappa(-\rho c^2 + p) \quad \text{Równanie czasowo-czasowe}$$

Z powyższych równań wynika, że

$$p = -\frac{\rho c^2}{2}$$

$$a = \sqrt{\frac{2}{\kappa \rho c^2}}$$

Promień krzywizny wszechświata a jest skończony.

• **Równania pola z członem kosmologicznym**

Identyczne rozwiązanie można otrzymać wprowadzając do równań pola tzw. człon kosmologiczny zamiast ujemnego ciśnienia w tensorze pędu-energii. Równaniom pola

$$R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R = -\kappa T'_{\mu\nu} = -\kappa g_{\mu\alpha}g_{\nu\beta}\rho\tilde{v}^{\alpha}\tilde{v}^{\beta} - \kappa p g_{\mu\nu}$$

nadamy za Einsteinem inną postać

$$R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R + \kappa p g_{\mu\nu} = -\kappa g_{\mu\alpha}g_{\nu\beta}\rho\tilde{v}^{\alpha}\tilde{v}^{\beta} = -\kappa T_{\mu\nu}$$

lub

$$R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R - g_{\mu\nu}\Lambda = -\kappa T_{\mu\nu}$$

- ▮ $\Lambda g_{\mu\nu}$ = człon kosmologiczny
- ▮ Λ = stała kosmologiczna

Uzyskane wyniki można zapisać używając zamiast ujemnego ciśnienia stałej kosmologicznej

$$\Lambda = -\kappa p \geq 0,$$

$$\Lambda = \frac{1}{2}\kappa\rho c^2,$$

$$\Lambda = a^{-2}.$$

• **Warunki wynikające z równań bilansu pędu i energii, jakie musi spełniać człon kosmologiczny jako dodatkowy człon w równaniach pola**

Wyznamy dywergencje obu stron równań pola z członem kosmologicznym

$$\left(R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R - g_{\mu\nu}\Lambda\right)_{;\nu} = \left(-\kappa T_{\mu\nu}\right)_{;\nu}$$

$$\left(R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R\right)_{;\nu} - \left(g_{\mu\nu}\Lambda\right)_{;\nu} = -\kappa T_{\mu\nu;\nu}$$

$$\begin{aligned} &\downarrow \\ &\left(R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R\right)_{;\nu} = 0 \\ &g_{\mu\nu;\nu} = 0 \\ &\Lambda_{;\nu} = \Lambda_{,\nu} = \frac{\partial\Lambda}{\partial x^{\nu}} \\ &T_{\mu\nu;\nu} = 0 \\ &\downarrow \\ &g_{\mu\nu}\Lambda_{,\nu} = 0 \\ &\updownarrow \det g_{..} \neq 0 \end{aligned}$$

$$\Lambda_{,\nu} = 0$$

• **Metryka Einsteina we współrzędnych sferycznych**

$$ds^2 = \left(\delta_{\alpha\beta} + \frac{x^{\alpha}x^{\beta}}{a^2 - x^{\kappa}x^{\kappa}}\right) dx^{\alpha}dx^{\beta} + dx^4dx^4 \quad (\alpha, \beta, \kappa = 1, 2, 3)$$

$$\downarrow \quad x^1 = r \sin \theta \cos \varphi, \quad x^2 = r \sin \theta \sin \varphi, \quad x^3 = r \cos \theta, \quad x^4 = x^4$$

$$ds^2 = \left(1 - \frac{r^2}{a^2}\right)^{-1} dr^2 + r^2(d\theta^2 + \sin^2 \theta d\varphi^2) + d(x^4)^2$$

9 MODEL WSZECHŚWIATA DE SITTERA: "RUCH BEZ MATERII"

- **Rozwiązanie de Sittera**

W 1917 roku de Sitter podał ¹⁾ rozwiązanie równań pola grawitacyjnego

$$R_{\mu\nu} - \Lambda g_{\mu\nu} = -\kappa T_{\mu\nu} + \frac{1}{2} g_{\mu\nu} \kappa T,$$

opisujące wszechświat bez materii, traktowany jako czasoprzestrzeń o stałej ujemnej krzywiznie Riemanna.

$$T_{\mu\nu} = 0, \quad (\mu, \nu = 1, 2, 3, 4),$$

$$g_{\mu\nu} = -\delta_{\mu\nu} - \frac{x^\mu x^\nu}{a^2 - x^\alpha x^\alpha}, \quad (\mu, \nu, \alpha = 1, 2, 3, 4), \quad \boxed{x^4 = ict, \quad ds^2 \geq 0},$$

gdzie (a) jest czterowymiarowym stałym promieniem krzywizny.

Rozwiązanie to oznacza, że

$$\Lambda = -\frac{3}{a^2}, \quad \rho = 0.$$

Reprezentuje ono zakrzywioną czasoprzestrzeń bez materii, i może być traktowane jako graniczny przypadek bardziej realistycznych modeli wszechświata. **Ruch bez materii**, to nazwa która przyłgnęła do modelu wszechświata de Sittera.

Następnie przedstawił ²⁾ metrykę modelu z poprzedniej pracy w innym układzie współrzędnych.

$$ds^2 = -dr^2 - a^2 \sin^2\left(\frac{r}{a}\right) (d\theta^2 + \sin^2 \theta d\varphi^2) + \cos^2\left(\frac{r}{a}\right) c^2 dt^2$$

Po dokonaniu transformacji współrzędnych

$$r' = a \sin\left(\frac{r}{a}\right),$$

przyjmuje ona postać spotykaną we współczesnej literaturze

$$ds^2 = -\left(1 - \frac{r'^2}{a^2}\right)^{-1} dr'^2 - r'^2 (d\theta^2 + \sin^2 \theta d\varphi^2) + \left(1 - \frac{r'^2}{a^2}\right) c^2 dt^2.$$

Analogicznymi wyrażeniami dla metryki wszechświata Einsteina są odpowiednio wzory

$$ds^2 = -dr^2 - a^2 \sin^2\left(\frac{r}{a}\right) (d\theta^2 + \sin^2 \theta d\varphi^2) + c^2 dt^2,$$

$$ds^2 = -\left(1 - \frac{r'^2}{a^2}\right)^{-1} dr'^2 - r'^2 (d\theta^2 + \sin^2 \theta d\varphi^2) + c^2 dt^2.$$

UWAGA

Jeżeli wyznacznik tensora metrycznego, którego składowe są rozwiązaniami równań pola, jest dla pewnych wartości współrzędnych równy zero, to wtedy badane rozwiązania nie spełniają równań pola.

¹⁾ W. de Sitter: *Over de relativiteit der traagheid: Beschouwingen naar aanleiding van Einstein's laatste hypothese*. Verslag [van de gewone vergaderingen der wis-en natuurkundige afdeling] der Koninklijke Akademie van Wetenschappen [te Amsterdam] **25**, 9 (31 Maart 1917) 1268-1276.

O względności inercji: uwagi dotyczące ostatnich hipotez Einsteina.

²⁾ W. de Sitter: *Over de kromming der ruimte*. Verslag [van de gewone vergaderingen der wiesen natuurkundige afdeling] der Koninklijke Akademie van Wetenschappen [te Amsterdam] **26**, 2 (30 Juni 1917) 222-236.

O krzywiznie przestrzeni.

10 MODEL WSZECHŚWIATA FRIEDMANA

- **Podstawowe założenia**

Według prawa Hubble'a obserwator związany z Ziemią postrzega pozorną ucieczkę galaktyk z prędkością radialną o wartości wprost proporcjonalnej do ich odległości. Fakt ten można interpretować jako rozszerzanie się przestrzeni dla wszystkich obserwatorów spoczywających względem otaczającej ich materii jednorodnie rozmieszczonej w skali wszechświata.

- **Podstawowa forma metryczna Friedmana-Lemaître'a-Robertsona-Walkera w układzie kartezjańskim**

$$ds^2 = B^2 L^2 \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 \right] + (dx^4)^2$$

$x^4 = ict$, $L = L(t)$ = bezwymiarowy czasowy czynnik skali

$$B = \frac{1}{1 + \frac{1}{4} \frac{L^2 r^2}{L^2 a^2}} = \frac{1}{1 + \frac{1}{4} \frac{r^2}{a^2}} = \frac{1}{1 + \frac{1}{4} k r^2}, \quad r^2 = (x^1)^2 + (x^2)^2 + (x^3)^2, \quad k = \frac{1}{a^2}$$

$\text{sgn } k = \text{sgn } \frac{1}{a^2} = -1, 0, +1$, a^2 = kwadrat nieprzeskalowanego promienia krzywizny przestrzeni

- **Składowe kowariantnego tensora metrycznego F-L-R-W**

$$g_{\bullet\bullet} = \begin{bmatrix} B^2 L^2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & B^2 L^2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & B^2 L^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad g_{\bullet\bullet} = \text{diag}(B^2 L^2, B^2 L^2, B^2 L^2, 1)$$

$$g_{11} = g_{22} = g_{33} = B^2 L^2, \quad g_{44} = 1$$

Pozostałe składowe kowariantnego tensora metrycznego są równe zeru.

$$g = g_{11} g_{22} g_{33} g_{44} = B^6 L^6$$

- **Składowe kontrawariantnego tensora metrycznego F-L-R-W**

$$g^{\bullet\bullet} = \begin{bmatrix} B^{-2} L^{-2} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & B^{-2} L^{-2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & B^{-2} L^{-2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad g^{\bullet\bullet} = \text{diag}(B^{-2} L^{-2}, B^{-2} L^{-2}, B^{-2} L^{-2}, 1)$$

$$g^{\alpha\alpha} = g_{\alpha\alpha}^{-1}, \quad g^{11} = g^{22} = g^{33} = B^{-2} L^{-2}, \quad g^{44} = 1$$

Pozostałe składowe kontrawariantnego tensora metrycznego są równe zeru.

- **Składowe mieszanego tensora metrycznego F-L-R-W**

$$g^{\bullet} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad g^{\bullet} = \text{diag}(1, 1, 1, 1)$$

$$g^1 = g^2 = g^3 = g^4 = 1$$

Pozostałe składowe mieszanego tensora metrycznego są równe zeru.

- **Symbole Christoffela pierwszego rodzaju:** $\left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu} + \frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial x^\nu} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha} \right)$

$$\begin{aligned} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] &= \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] &= \left[\begin{smallmatrix} 2 & 1 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] &= \left[\begin{smallmatrix} 3 & 1 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} \\ \\ \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] &= \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] &= \left[\begin{smallmatrix} 2 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] &= \left[\begin{smallmatrix} 3 & 2 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] &= \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] &= \left[\begin{smallmatrix} 3 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] &= \left[\begin{smallmatrix} 3 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \\ \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \\ \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \\ \left[\begin{smallmatrix} 1 & 4 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] &= \left[\begin{smallmatrix} 4 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \\ \left[\begin{smallmatrix} 2 & 4 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] &= \left[\begin{smallmatrix} 4 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \\ \left[\begin{smallmatrix} 3 & 4 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] &= \left[\begin{smallmatrix} 4 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \end{aligned}$$

- **Symbole Christoffela drugiego rodzaju:** $\Gamma_{\mu\nu}^\sigma = g^{\sigma\alpha} \left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right]$

$$\begin{aligned} \Gamma_{11}^1 &= g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = A_1 \\ \Gamma_{22}^1 &= g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = -A_1 \\ \Gamma_{33}^1 &= g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = -A_1 \\ \Gamma_{12}^2 &= \Gamma_{21}^2 = g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = A_1 \\ \Gamma_{13}^3 &= \Gamma_{31}^3 = g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = A_1 \\ \\ \Gamma_{11}^2 &= g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = -A_2 \\ \Gamma_{22}^2 &= g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = A_2 \\ \Gamma_{33}^2 &= g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = -A_2 \\ \Gamma_{12}^1 &= \Gamma_{21}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = A_2 \\ \Gamma_{23}^3 &= \Gamma_{32}^3 = g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = A_2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{11}^3 &= g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = -A_3 \\ \Gamma_{22}^3 &= g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = -A_3 \\ \Gamma_{33}^3 &= g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = A_3 \\ \Gamma_{13}^1 &= \Gamma_{31}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = A_3 \\ \Gamma_{23}^2 &= \Gamma_{32}^2 = g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = A_3 \\ \\ \Gamma_{11}^4 &= g^{44} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -A_4 \\ \Gamma_{22}^4 &= g^{44} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -A_4 \\ \Gamma_{33}^4 &= g^{44} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -A_4 \\ \\ \Gamma_{14}^1 &= \Gamma_{41}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 4 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = A_5 \\ \Gamma_{24}^2 &= \Gamma_{42}^2 = g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 4 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = A_5 \\ \Gamma_{34}^3 &= \Gamma_{43}^3 = g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 4 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = A_5 \end{aligned}$$

| | |
|---|---|
| $B = \frac{1}{1 + \frac{1}{4}k \left[(x^1)^2 + (x^2)^2 + (x^3)^2 \right]}$ $\frac{\partial B}{\partial x^i} = -\frac{1}{2}k x^i B^2, \quad \frac{\partial B}{\partial x^4} = 0$ $L = L(x^4)$ $A_i = -\frac{1}{2}k x^i B, \quad (i=1, 2, 3)$ $A_4 = B^2 L \frac{\partial L}{\partial x^4}$ $A_5 = B^{-2} L^{-2} A_4 = L^{-1} \frac{\partial L}{\partial x^4}$ | $\frac{\partial A_i}{\partial x^j} = \frac{1}{4}k^2 x^i x^j B^2 - \frac{1}{2}k B \delta_{ij}, \quad (i, j=1, 2, 3)$ $\frac{\partial A_i}{\partial x^4} = 0, \quad (i=1, 2, 3)$ $\frac{\partial A_4}{\partial x^4} = B^2 L \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4} + B^2 \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2$ $\frac{\partial A_5}{\partial x^i} = 0, \quad (i=1, 2, 3)$ $\frac{\partial A_5}{\partial x^4} = L^{-1} \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4} - L^{-2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2$ |
|---|---|

• **Składowe tensora Ricciego:** $R_{\mu\nu} = \frac{\partial \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \frac{\partial \Gamma_{\mu\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} + \Gamma_{\mu\alpha}^{\beta} \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha} - \Gamma_{\mu\nu}^{\beta} \Gamma_{\beta\alpha}^{\alpha}$

$$R_{11} = \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{11}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{11}^3}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{11}^4}{\partial x^4} + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{11}^2 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^2 + \Gamma_{13}^1 \Gamma_{11}^3 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^3 + \Gamma_{14}^1 \Gamma_{11}^4 +$$

$$- \Gamma_{11}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{34}^3$$

$$R_{22} = \frac{\partial \Gamma_{21}^1}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{22}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{22}^3}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{22}^4}{\partial x^4} + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{12}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{22}^1 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{22}^3 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^3 + \Gamma_{24}^2 \Gamma_{22}^4 +$$

$$- \Gamma_{22}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{34}^3$$

$$R_{33} = \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{23}^2}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{33}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{33}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{33}^4}{\partial x^4} + \Gamma_{13}^1 \Gamma_{13}^1 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{33}^1 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{23}^2 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{33}^2 + \Gamma_{34}^3 \Gamma_{33}^4 +$$

$$- \Gamma_{33}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{24}^2$$

$$R_{44} = \frac{\partial \Gamma_{14}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{24}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{34}^3}{\partial x^4} + \Gamma_{14}^1 \Gamma_{14}^1 + \Gamma_{24}^2 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{34}^3 \Gamma_{34}^3$$

$$R_{12} = R_{21} = \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{12}^1}{\partial x^1} + \Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^1 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{12}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{23}^3$$

$$R_{13} = R_{31} = \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^1} + \Gamma_{11}^3 \Gamma_{33}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{13}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{23}^2$$

$$R_{14} = R_{41} = \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^4} - \frac{\partial \Gamma_{14}^1}{\partial x^1} + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{34}^3 - \Gamma_{14}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{14}^1 \Gamma_{13}^3$$

$$R_{23} = R_{32} = \frac{\partial \Gamma_{21}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{22}^2}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{23}^1}{\partial x^1} + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{13}^1 + \Gamma_{22}^2 \Gamma_{33}^2 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^2$$

$$R_{24} = R_{42} = \frac{\partial \Gamma_{21}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{22}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial x^4} - \frac{\partial \Gamma_{24}^1}{\partial x^1} + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{14}^1 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{34}^3 - \Gamma_{24}^1 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{24}^1 \Gamma_{23}^3$$

$$R_{34} = R_{43} = \frac{\partial \Gamma_{31}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{32}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{33}^3}{\partial x^4} - \frac{\partial \Gamma_{34}^1}{\partial x^1} + \Gamma_{13}^1 \Gamma_{14}^1 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{34}^1 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{34}^1 \Gamma_{23}^2$$

- **Składowe tensora Ricciego (dalszy ciąg)**

$$R_{11} = 2 \frac{\partial A_1}{\partial x^1} + \frac{\partial A_2}{\partial x^2} + \frac{\partial A_3}{\partial x^3} + \frac{\partial A_4}{\partial x^4} + A_2 A_2 + A_3 A_3 + A_4 A_5$$

$$R_{22} = \frac{\partial A_1}{\partial x^1} + 2 \frac{\partial A_2}{\partial x^2} + \frac{\partial A_3}{\partial x^3} + \frac{\partial A_4}{\partial x^4} + A_1 A_1 + A_3 A_3 + A_4 A_5$$

$$R_{33} = \frac{\partial A_1}{\partial x^1} + \frac{\partial A_2}{\partial x^2} + 2 \frac{\partial A_3}{\partial x^3} + \frac{\partial A_4}{\partial x^4} + A_1 A_1 + A_2 A_2 + A_4 A_5$$

$$R_{13} = R_{31} = 2 \frac{\partial A_1}{\partial x^3} - \frac{\partial A_3}{\partial x^1} - A_1 A_3 = 0$$

$$R_{23} = R_{32} = 2 \frac{\partial A_2}{\partial x^3} - \frac{\partial A_3}{\partial x^2} - A_2 A_3 = 0$$

$$R_{14} = R_{41} = 3 \frac{\partial A_1}{\partial x^4} - \frac{\partial A_5}{\partial x^1} = 0$$

$$R_{24} = R_{42} = 3 \frac{\partial A_2}{\partial x^4} - \frac{\partial A_5}{\partial x^2} = 0$$

$$R_{34} = R_{43} = 3 \frac{\partial A_3}{\partial x^4} - \frac{\partial A_5}{\partial x^3} = 0$$

$$R_{44} = 3 \frac{\partial A_5}{\partial x^4} + 3 A_5 A_5$$

$$R_{11} = R_{22} = R_{33} = B^2 \left[-2k + 2 \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 + L \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4} \right], \quad R_{44} = 3L^{-1} \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4}$$

Pozostałe składowe tensora Ricciego są równe zeru.

- **Skalar krzywizny**

$$R = g^{\mu\nu} R_{\mu\nu}$$

$$R = g^{11} R_{11} + g^{22} R_{22} + g^{33} R_{33} + g^{44} R_{44}$$

$$R = B^{-2} L^{-2} (R_{11} + R_{22} + R_{33}) + R_{44}$$

$$R = -6L^{-2} k + 6L^{-2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 + 6L^{-1} \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4}$$

- **Składowe tensora Einsteina**

$$R_{ij} - \frac{1}{2}g_{ij}R - g_{ij}\Lambda = B^2L^2 \left[\frac{k}{L^2} - \frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 - \frac{2}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4} - \Lambda \right] \delta_{ij}, \quad (i, j=1,2,3)$$

$$R_{i4} - \frac{1}{2}g_{i4}R - g_{i4}\Lambda = 0, \quad (i=1,2,3)$$

$$R_{44} - \frac{1}{2}g_{44}R - g_{44}\Lambda = \frac{3k}{L^2} - \frac{3}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 - \Lambda$$

- **Tensor pędu-energii dla pyłu i promieniowania**

Rozkład gęstości energii pyłu i promieniowania we wszechświecie opiszemy tensorem pędu-energii dla cieczy nielepkiej.

$$T^{\mu\nu} = (pc^{-2} + \rho)\tilde{v}^\mu\tilde{v}^\nu + g^{\mu\nu}p, \quad p = \text{ciśnienie promieniowania}$$

$$T_{\alpha\beta} = (pc^{-2} + \rho)\tilde{v}_\alpha\tilde{v}_\beta + g_{\alpha\beta}p$$

$$T_\sigma^\mu = (pc^{-2} + \rho)\tilde{v}^\mu\tilde{v}_\sigma + g_\sigma^\mu p$$

$$\tilde{v}^\alpha = \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{dx^\alpha}{ds}, \quad \text{sgn } ds^2 = -1$$

$$g_{\mu\alpha}\tilde{v}^\mu = \tilde{v}_\alpha, \quad g_{\beta\nu}\tilde{v}^\nu = \tilde{v}_\beta, \quad g_{\sigma\nu}\tilde{v}^\nu = \tilde{v}_\sigma$$

$$\tilde{v}^1 = \tilde{v}^2 = \tilde{v}^3 = 0, \quad dx^4 = ds$$

$$T^{**} = \text{diag}(B^{-2}L^{-2}p, B^{-2}L^{-2}p, B^{-2}L^{-2}p, -c^2\rho)$$

$$T_{..} = \text{diag}(B^2L^2p, B^2L^2p, B^2L^2p, -c^2\rho)$$

$$T^{\cdot} = \text{diag}(p, p, p, -c^2\rho)$$

- **Równania pola**

$$R_{\alpha\beta} - \frac{1}{2}g_{\alpha\beta}R - g_{\alpha\beta}\Lambda = -\kappa T_{\alpha\beta}, \quad \kappa = 8\pi Gc^{-4} = 2,073 \cdot 10^{-43} \text{ s}^2 \text{ kg}^{-1} \text{ m}^{-1}$$

$$\frac{k}{L^2} - \frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 - \frac{2}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4} - \Lambda = -\kappa p$$

$$\frac{3k}{L^2} - \frac{3}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 - \Lambda = \kappa pc^2$$

$$\frac{c^2k}{L^2} + \frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 + \frac{2}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - c^2\Lambda = -\kappa c^2 p$$

$$\frac{c^2k}{L^2} + \frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 - \frac{1}{3}c^2\Lambda = \frac{1}{3}\kappa pc^4$$

Odejmując stronami ostatnie dwa równania, otrzymujemy

$$\frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - \frac{1}{3}c^2\Lambda + \frac{1}{2}\kappa c^2 \left(\frac{1}{3}pc^2 + p \right) = 0$$

• **Równania pola wyrażone przez stałą Hubble’a**

Równania pola przestrzenno-przestrzenne i czasowo-czasowe zapiszemy tak, by pojawiła się w nich stała Hubble’a.

$$\frac{c^2 k}{L^2} + \frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 + \frac{2}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - c^2 \Lambda = -c^2 \kappa p, \quad \frac{c^2 k}{L^2} + \frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 - \frac{1}{3} c^2 \Lambda = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4$$

$$\downarrow \quad H \stackrel{\text{df}}{=} \frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial t}$$

H = współczynnik hubble’owskiego rozszerzania się wszechświata (stała Hubble’a)

$$\frac{\partial H}{\partial t} = \frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - \frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = \frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - H^2, \quad \frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = H^2 + \frac{\partial H}{\partial t}$$

$$2 \frac{\partial H}{\partial t} + 3H^2 = -\frac{c^2 k}{L^2} - c^2 \kappa p + c^2 \Lambda$$

Jeżeli $k = 0$, $p = 0$, $\Lambda = 0$, to $H = \frac{2}{3} \cdot \frac{1}{t}$.

$$H^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 - \frac{c^2 k}{L^2} + \frac{1}{3} c^2 \Lambda$$

Jeżeli $k = 0$, $\Lambda = 0$, to $H = c^2 \sqrt{\frac{1}{3} \kappa \rho}$.

• **Równania bilansu pędu i energii**

Prawa zachowania opisane są przez znikanie dywergencji tensora pędu-energii.

$$T_{\beta;\alpha}^\alpha = \frac{\partial T_{\beta}^\alpha}{\partial x^\alpha} - \Gamma_{\beta\alpha}^\mu T_{\mu}^\alpha + \Gamma_{\mu\alpha}^\alpha T_{\beta}^\mu = 0, \quad (\beta = 1, 2, 3, 4)$$

Dla $\beta = 1$ (oraz analogicznie dla $\beta = 2$ i $\beta = 3$) mamy:

$$T_{1;\alpha}^\alpha = \frac{\partial T_1^\alpha}{\partial x^\alpha} - \Gamma_{1\alpha}^\mu T_{\mu}^\alpha + \Gamma_{\mu\alpha}^\alpha T_1^\mu = \frac{\partial T_1^1}{\partial x^1} - \Gamma_{11}^1 T_1^1 - \Gamma_{12}^2 T_2^2 - \Gamma_{13}^3 T_3^3 + T_1^1 (\Gamma_{11}^1 + \Gamma_{12}^2 + \Gamma_{13}^3) = 0,$$

$$\frac{\partial p}{\partial x^1} - 3pA_1 + 3pA_1 = 0,$$

$$\frac{\partial p}{\partial x^1} = 0$$

$$\frac{\partial p}{\partial x^2} = 0$$

$$\frac{\partial p}{\partial x^3} = 0$$

Powyższe trzy równania można zapisać w zwartej postaci.

$$\text{grad } p = 0$$

Dla $\beta = 4$ mamy:

$$T_{4;\alpha}^\alpha = \frac{\partial T_4^\alpha}{\partial x^\alpha} - \Gamma_{4\alpha}^\mu T_{\mu}^\alpha + \Gamma_{\mu\alpha}^\alpha T_4^\mu = \frac{\partial T_4^4}{\partial x^4} - \Gamma_{41}^1 T_1^1 - \Gamma_{42}^2 T_2^2 - \Gamma_{43}^3 T_3^3 + T_4^4 (\Gamma_{41}^1 + \Gamma_{42}^2 + \Gamma_{43}^3) = 0$$

$$-c^2 \frac{\partial \rho}{\partial x^4} - 3pA_5 - 3c^2 \rho A_5 = 0$$

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{3}{L} \frac{\partial L}{\partial t} \left(\rho + \frac{p}{c^2} \right) = 0$$

• **Równania kosmologiczne dla pyłu i promieniowania**

Równania pola przestrzenno-przestrzenne (Równanie Friedmana)

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 + \frac{2}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = -\frac{c^2 k}{L^2} - c^2 \kappa \rho + c^2 \Lambda \quad \text{lub} \quad 2 \frac{\partial H}{\partial t} + 3H^2 = -\frac{c^2 k}{L^2} - c^2 \kappa \rho + c^2 \Lambda$$

Równania pola czasowo-czasowe (Równanie Friedmana)

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 - \frac{c^2 k}{L^2} + \frac{1}{3} c^2 \Lambda \quad \text{lub} \quad H^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 - \frac{c^2 k}{L^2} + \frac{1}{3} c^2 \Lambda$$

Równanie na przyspieszenie czynnika skali (Równanie oscylatora kosmologicznego)

$$\frac{\partial^2 L}{\partial t^2} + \left[-\frac{1}{3} c^2 \Lambda + \frac{1}{2} \kappa c^2 \left(\frac{1}{3} \rho c^2 + p \right) \right] L = 0$$

Równania bilansu pędu dla pyłu i promieniowania

$$\text{grad } p = 0$$

Równania bilansu energii dla pyłu i promieniowania

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + 3 \left(\rho + \frac{p}{c^2} \right) \frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial t} = 0$$

- p = ciśnienie promieniowania
- ρ = gęstość pyłu

Równanie bilansu energii zapiszemy w postaci wygodnej do analizy.

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + 3 \left(\rho + \frac{p}{c^2} \right) \frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial t} = 0$$



$$\frac{\partial L^3}{\partial t} = 3L^2 \frac{\partial L}{\partial t}, \quad \frac{\partial(\rho L^3)}{\partial t} = 3\rho L^2 \frac{\partial L}{\partial t} + L^3 \frac{\partial \rho}{\partial t}$$

$$\frac{\partial(\rho L^3)}{\partial t} + \frac{p}{c^2} \frac{\partial L^3}{\partial t} = 0$$

• Analiza modelu

Wszechświat wypełniony jest tylko materią: $p = 0$

$$\frac{\partial(\rho L^3)}{\partial t} = 0, \quad \rho = \frac{A}{L^3}, \quad A = \text{const} > 0$$

Przypadek: $\text{sgn } k = 0, \quad \Lambda = 0$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 \quad \text{lub} \quad \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = \frac{\frac{1}{3} \kappa A c^4}{L}, \quad \rho = \rho_c = \frac{3H^2}{\kappa c^4}$$

$L \rightarrow \infty, \quad \frac{\partial L}{\partial t} \rightarrow 0.$ L zwiększa się z szybkością malejącą do zera.

Przypadek: $\text{sgn } k = -1, \quad \Lambda = 0$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 + \frac{c^2}{|a^2| L^2} \quad \text{lub} \quad \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = \frac{\frac{1}{3} \kappa A c^4}{L} + \frac{c^2}{|a^2|}, \quad \rho < \rho_c = \frac{3H^2}{\kappa c^4}$$

$L \rightarrow \infty, \quad \frac{\partial L}{\partial t} \rightarrow \frac{c}{\sqrt{|a^2|}}.$ L zwiększa się z szybkością malejącą do stałej wartości.

Przypadek: $\text{sgn } k = +1, \quad \Lambda = 0$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 - \frac{c^2}{a^2 L^2} \quad \text{lub} \quad \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = \frac{\frac{1}{3} \kappa A c^4}{L} - \frac{c^2}{a^2}, \quad \rho > \rho_c = \frac{3H^2}{\kappa c^4}$$

Po pewnym czasie czynnik L przestaje się zwiększać i zaczyna się zmniejszać.

Wszechświat wypełniony jest tylko energią związaną z promieniowaniem: $p = \frac{1}{3} \rho c^2$

$$\frac{\partial(\rho L^3)}{\partial t} + \frac{1}{3} \rho \frac{\partial L^3}{\partial t} = 0$$

$$\frac{\partial(\rho L^4)}{\partial t} = L \frac{\partial(\rho L^3)}{\partial t} + \frac{1}{3} \rho L \frac{\partial L^3}{\partial t}$$

$$\frac{\partial(\rho L^4)}{\partial t} = 0, \quad \rho = \frac{B}{L^4}, \quad B = \text{const} > 0$$

Przypadek: $\text{sgn } k = 0, \quad \Lambda = 0$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 \quad \text{lub} \quad \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = \frac{\frac{1}{3} \kappa B c^4}{L^2}, \quad \rho = \rho_c = \frac{3H^2}{\kappa c^4}$$

$L \rightarrow \infty, \quad \frac{\partial L}{\partial t} \rightarrow 0.$ L zwiększa się z szybkością malejącą do zera.

Przypadek: $\text{sgn } k = -1, \quad \Lambda = 0$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 + \frac{c^2}{|a^2| L^2} \quad \text{lub} \quad \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = \frac{\frac{1}{3} \kappa B c^4}{L^2} + \frac{c^2}{|a^2|}, \quad \rho < \rho_c = \frac{3H^2}{\kappa c^4}$$

$L \rightarrow \infty, \quad \frac{\partial L}{\partial t} \rightarrow \frac{c}{\sqrt{|a^2|}}.$ L zwiększa się z szybkością malejącą do stałej wartości.

Przypadek: $\text{sgn } k = +1, \quad \Lambda = 0$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 - \frac{c^2}{a^2 L^2} \quad \text{lub} \quad \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = \frac{\frac{1}{3} \kappa B c^4}{L^2} - \frac{c^2}{a^2}, \quad \rho > \rho_c = \frac{3H^2}{\kappa c^4}$$

Po pewnym czasie czynnik L przestaje się zwiększać i zaczyna się zmniejszać.

• Analiza modelu w przypadku różnej od zera stałej kosmologicznej

Przypadek: $\text{sgn } k = 0$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 - \frac{c^2 k}{L^2} + \frac{1}{3} c^2 \Lambda, \quad \frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = \frac{1}{3} c^2 \Lambda - \frac{1}{2} \kappa c^2 \left(\frac{1}{3} \rho c^2 + p \right)$$

$$p = 0, \quad \rho = 0, \quad \text{sgn } k = 0, \quad \Lambda = \text{const} > 0$$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = -\frac{1}{3} c^2 \Lambda, \quad \frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = -\frac{1}{3} c^2 \Lambda$$

$$L = \exp \left[\left(\frac{1}{3} \Lambda \right)^{\frac{1}{2}} ct \right] = \exp[Ht], \quad H = c \left(\frac{1}{3} \Lambda \right)^{\frac{1}{2}} = \text{const}$$

L zwiększa się eksponencjalnie w czasie. $H = \text{const}$ oznacza ciągłą pozorną ucieczkę cząstki póbnej zgodnie z prawem Hubble'a.

UWAGA

Ze względu na $p = 0$ i $\rho = 0$ rozpatrywany model opisuje wszechświat de Sittera i powinien być traktowany jako graniczny przypadek bardziej realistycznych modeli.

Przypadek: $\text{sgn } k = -1$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 - \frac{c^2 k}{L^2} + \frac{1}{3} c^2 \Lambda, \quad \frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = \frac{1}{3} c^2 \Lambda - \frac{1}{2} \kappa c^2 \left(\frac{1}{3} \rho c^2 + p \right)$$

$$p = 0, \quad \rho = 0, \quad \text{sgn } k = -1, \quad \Lambda = \text{const} > 0$$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = \frac{c^2}{|a^2| L^2} + \frac{1}{3} c^2 \Lambda, \quad \frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = \frac{1}{3} c^2 \Lambda$$

Układ nie posiada wspólnych rozwiązań.

Przypadek: $\text{sgn } k = +1$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = \frac{1}{3} \kappa \rho c^4 - \frac{c^2 k}{L^2} + \frac{1}{3} c^2 \Lambda, \quad \frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = \frac{1}{3} c^2 \Lambda - \frac{1}{2} \kappa c^2 \left(\frac{1}{3} \rho c^2 + p \right)$$

$$p = 0, \quad \rho = 0, \quad \text{sgn } k = +1, \quad \Lambda = \text{const} > 0$$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = -\frac{c^2}{a^2 L^2} + \frac{1}{3} c^2 \Lambda, \quad \frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = \frac{1}{3} c^2 \Lambda$$

Układ nie posiada wspólnych rozwiązań.

• Prawo Hubble’a

$$\hat{v}^\mu \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{d\hat{x}^\mu}{ds}$$

$$\text{sgn } ds^2 = -1$$

$$\hat{v}^\mu = i c \frac{d\hat{x}^\mu}{ds}$$

$$\hat{x}^\alpha = \int_0^{x^\alpha} B L dx^\alpha, \quad (\alpha = 1, 2, 3)$$

$$\hat{x}^4 = x^4$$

$$\hat{v}^\alpha = i c \int_0^{x^\alpha} \frac{dBL}{ds} dx^\alpha, \quad (\alpha = 1, 2, 3)$$

$$v^\alpha = i c \frac{dx^\alpha}{ds} \stackrel{\text{zał}}{=} 0, \quad \frac{dx^\alpha}{ds} = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3)$$

$$\frac{dx^4}{ds} = 1$$

$$\frac{dBL}{ds} = \frac{\partial BL}{\partial t} \frac{dt}{ds} + \frac{\partial BL}{\partial x^1} \frac{dx^1}{ds} + \frac{\partial BL}{\partial x^2} \frac{dx^2}{ds} + \frac{\partial BL}{\partial x^3} \frac{dx^3}{ds} = \frac{\partial BL}{\partial t} \frac{1}{ic} \frac{dx^4}{ds} = \frac{1}{ic} B \frac{\partial L}{\partial t}$$

$$\hat{v}^\alpha = \frac{\partial L}{\partial t} \int_0^{x^\alpha} B dx^\alpha = \frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial t} \int_0^{x^\alpha} B L dx^\alpha = \text{pozorna prędkość ucieczki}$$

$$H \stackrel{\text{df}}{=} \frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial t} = \text{stała (parametr) Hubble’a}$$

$$\hat{x}^\alpha = \int_0^{x^\alpha} B L dx^\alpha, \quad (\alpha = 1, 2, 3)$$

$\hat{v}^\alpha = H \hat{x}^\alpha$

Prawo Hubble’a

- ▮ x^α = współrzędne względem układu kartezjańskiego sztywno związanego z Ziemią
- ▮ \hat{x}^α = współrzędne przeskalowane
- ▮ $L = L(t)$ = bezwymiarowy czasowy czynnik skali

UWAGA
 Prawo Hubble’a głoszące, że galaktyki oddalają się od nas z pozorną prędkością wprost proporcjonalną do ich przeskalowanej odległości, jest równoważne ze stwierdzeniem, że czynnik skali wszechświata rośnie w czasie eksponencjalnie, ponieważ niezmiennosc w czasie stałej (parametru) Hubble’a oznacza, że

$$\frac{\partial H}{\partial t} = \frac{\partial}{\partial t} \left(\frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial t} \right) = 0$$

$L = \exp Ht$

• **Metryka F-L-R-W we współrzędnych sferycznych**

$$ds^2 = L^2 \frac{(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2}{\left[1 + \frac{k}{4} \left\{ (x^1)^2 + (x^2)^2 + (x^3)^2 \right\}\right]^2} + (dx^4)^2$$

Metryka F-L-R-W w kartezjańskich współrzędnych izotropowych

$$\begin{aligned} x^1 &= r \sin\theta \cos\varphi, & dx^1 &= \sin\theta \cos\varphi dr - r \sin\theta \sin\varphi d\theta - r \cos\theta \sin\varphi d\varphi \\ x^2 &= r \sin\theta \sin\varphi, & dx^2 &= \sin\theta \sin\varphi dr + r \cos\theta \sin\varphi d\theta + r \sin\theta \cos\varphi d\varphi \\ x^3 &= r \cos\theta, & dx^3 &= \cos\theta dr - r \sin\theta d\theta \\ x^4 &= x^4 = ict \\ r^2 &= (x^1)^2 + (x^2)^2 + (x^3)^2 \end{aligned}$$

$$ds^2 = L^2 \frac{dr^2 + r^2(d\theta^2 + \sin^2\theta d\varphi^2)}{\left(1 + \frac{k}{4} r^2\right)^2} + (dx^4)^2$$

Metryka F-L-R-W w sferycznych współrzędnych izotropowych

$$\begin{aligned} \hat{r} &= \frac{r}{1 + \frac{k}{4} r^2} \\ r^2 &= \left(1 + \frac{k}{4} r^2\right)^2 \hat{r}^2, & \frac{\left(1 + \frac{k}{4} r^2\right)^2}{\left(1 - \frac{k}{4} r^2\right)^2} &= \frac{1}{1 - k\hat{r}^2}, & dr^2 &= \frac{\left(1 + \frac{k}{4} r^2\right)^4}{\left(1 - \frac{k}{4} r^2\right)^2} d\hat{r}^2 = \frac{\left(1 + \frac{k}{4} r^2\right)^2}{1 - k\hat{r}^2} d\hat{r}^2 \end{aligned}$$

$$ds^2 = L^2 \left[\frac{d\hat{r}^2}{1 - k\hat{r}^2} + \hat{r}^2(d\theta^2 + \sin^2\theta d\varphi^2) \right] + (dx^4)^2$$

UWAGA

Współrzędnymi izotropowymi nazywane są współrzędne, w których przestrzenna część metryki jest proporcjonalna do odpowiadającego jej wyrażenia euklidesowego.

11 PROSTY MODEL ROZSZERZAJĄCEJ SIĘ CZASOPRZESTRZENI

- **Podstawowe założenia**

Podamy interpretację prawa Hubble’a w oparciu o model rozszerzającej się czasoprzestrzeni. Zakładamy, że względem układu związanego z Ziemią otaczającą ją jednorodnie rozmieszczona w skali wszechświata materia pozostaje w spoczynku. Ekspansji ulega czasoprzestrzeń, wskutek czego obserwujemy pozorną ucieczkę galaktyk.

- **Podstawowa forma metryczna**

$$ds^2 = L^2 \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 + (dx^4)^2 \right]$$

$$x^4 = ict$$

$$L = L(t) = \text{bezwymiarowy czynnik skali}$$

- **Składowe kowariantnego tensora metrycznego**

$$g_{\dots} = \begin{bmatrix} L^2 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & L^2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & L^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & L^2 \end{bmatrix}, \quad g_{\dots} = \text{diag}(L^2, L^2, L^2, L^2)$$

$$g_{11} = g_{22} = g_{33} = g_{44} = L^2$$

Pozostałe składowe kowariantnego tensora metrycznego są równe zeru.

$$g = g_{11}g_{22}g_{33}g_{44} = L^8$$

- **Składowe kontrawariantnego tensora metrycznego**

$$g^{\alpha\alpha} = g_{\alpha\alpha}^{-1}$$

$$g^{\dots} = \begin{bmatrix} L^{-2} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & L^{-2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & L^{-2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & L^{-2} \end{bmatrix}, \quad g^{\dots} = \text{diag}(L^{-2}, L^{-2}, L^{-2}, L^{-2})$$

$$g^{11} = g^{22} = g^{33} = g^{44} = L^{-2}$$

Pozostałe składowe kontrawariantnego tensora metrycznego są równe zeru.

- **Składowe mieszanego tensora metrycznego**

$$g^{\cdot} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad g^{\cdot} = \text{diag}(1, 1, 1, 1)$$

$$g_1^1 = g_2^2 = g_3^3 = g_4^4 = 1$$

Pozostałe składowe mieszanego tensora metrycznego są równe zeru.

- **Symbole Christoffela pierwszego rodzaju:** $\left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu} + \frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial x^\nu} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha} \right)$

$$\left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4}$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4}$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4}$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 1 & 4 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4}$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 2 & 4 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4}$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 3 & 4 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4}$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4}$$

- **Symbole Christoffela drugiego rodzaju:** $\Gamma_{\mu\nu}^\sigma = g^{\sigma\alpha} \left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right]$

$$\Gamma_{11}^4 = g^{44} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial x^4}$$

$$\Gamma_{22}^4 = g^{44} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial x^4}$$

$$\Gamma_{33}^4 = g^{44} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial x^4}$$

$$\Gamma_{14}^1 = \Gamma_{41}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 4 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial x^4}$$

$$\Gamma_{24}^2 = \Gamma_{42}^2 = g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 4 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial x^4}$$

$$\Gamma_{34}^3 = \Gamma_{43}^3 = g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 4 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial x^4}$$

$$\Gamma_{44}^4 = g^{44} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial x^4}$$

- **Składowe tensora Ricciego:** $R_{\mu\nu} = \frac{\partial \Gamma_{\mu\alpha}^\alpha}{\partial x^\nu} - \frac{\partial \Gamma_{\mu\nu}^\alpha}{\partial x^\alpha} + \Gamma_{\mu\alpha}^\beta \Gamma_{\beta\nu}^\alpha - \Gamma_{\mu\nu}^\beta \Gamma_{\beta\alpha}^\alpha$

$$R_{11} = -\frac{\partial \Gamma_{11}^4}{\partial x^4} + \Gamma_{14}^1 \Gamma_{11}^4 - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{34}^3 - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{44}^4$$

$$R_{22} = -\frac{\partial \Gamma_{22}^4}{\partial x^4} + \Gamma_{24}^2 \Gamma_{22}^4 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{34}^3 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{44}^4$$

$$R_{33} = -\frac{\partial \Gamma_{33}^4}{\partial x^4} + \Gamma_{34}^3 \Gamma_{33}^4 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{44}^4$$

$$R_{44} = \frac{\partial \Gamma_{14}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{24}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{34}^3}{\partial x^4} + \Gamma_{14}^1 \Gamma_{14}^1 + \Gamma_{24}^2 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{34}^3 \Gamma_{34}^3 - \Gamma_{44}^4 (\Gamma_{14}^1 + \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{34}^3)$$

$$R_{11} = R_{22} = R_{33} = \frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4} + \frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 = -\frac{1}{c^2} \left[\frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} + \frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 \right]$$

$$R_{44} = \frac{3}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4} - \frac{3}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 = -\frac{3}{c^2} \left[\frac{1}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - \frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 \right]$$

Pozostałe składowe tensora Ricciego są równe zeru.

- **Skalar krzywizny:** $R = g^{\mu\nu} R_{\mu\nu}$, $R = g^{11} R_{11} + g^{22} R_{22} + g^{33} R_{33} + g^{44} R_{44}$

$$R = \frac{6}{L^3} \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4} = -\frac{6}{c^2} \frac{1}{L^3} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2}$$

- **Składowe tensora Einsteina**

$$R_{ij} - \frac{1}{2} g_{ij} R = \left[\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 - \frac{2}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4} \right] \delta_{ij} = \frac{1}{c^2} \left[-\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 + \frac{2}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} \right] \delta_{ij}, \quad (i, j = 1, 2, 3)$$

$$R_{i4} - \frac{1}{2} g_{i4} R = 0, \quad (i = 1, 2, 3)$$

$$R_{44} - \frac{1}{2} g_{44} R = -\frac{3}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 = \frac{3}{L^2 c^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

- **Tensor pędu-energii dla pyłu i promieniowania**

Rozkład gęstości energii dla pyłu i promieniowania we wszechświecie opiszemy tensorem pędu-energii dla cieczy nielepkiej.

$$T^{\mu\nu} = (pc^{-2} + \rho) \tilde{v}^\mu \tilde{v}^\nu + g^{\mu\nu} p, \quad p = \text{ciśnienie promieniowania}$$

$$T_{\alpha\beta} = (pc^{-2} + \rho) \tilde{v}_\alpha \tilde{v}_\beta + g_{\alpha\beta} p = (pc^{-2} + \rho) g_{\mu\alpha} g_{\beta\nu} \tilde{v}^\mu \tilde{v}^\nu + g_{\alpha\beta} p$$

$$T_\sigma^\mu = (pc^{-2} + \rho) \tilde{v}^\mu \tilde{v}_\sigma + g_\sigma^\mu p = (pc^{-2} + \rho) g_{\sigma\nu} \tilde{v}^\mu \tilde{v}^\nu + g_\sigma^\mu p$$

$$\begin{aligned} \tilde{v}^\alpha &= \sqrt{\text{sgn } ds^2} c \frac{dx^\alpha}{ds}, \quad \text{sgn } ds^2 = -\text{sgn } g_{44} = -\text{sgn } L^2 = -1 \\ g_{\mu\alpha} \tilde{v}^\mu &= \tilde{v}_\alpha, \quad g_{\beta\nu} \tilde{v}^\nu = \tilde{v}_\beta, \quad g_{\sigma\nu} \tilde{v}^\nu = \tilde{v}_\sigma \\ \tilde{v}^1 &= \tilde{v}^2 = \tilde{v}^3 = 0, \quad ds = \sqrt{g_{44}} dx^4 \end{aligned}$$

$$T^{**} = \text{diag}(L^{-2}p, L^{-2}p, L^{-2}p, T^{44}), \quad T^{44} = -L^{-2}\rho c^2$$

$$T_{..} = \text{diag}(L^2p, L^2p, L^2p, T_{44}), \quad T_{44} = -L^2\rho c^2$$

$$T^{\cdot}_\cdot = \text{diag}(p, p, p, T^4_4), \quad T^4_4 = -\rho c^2$$

- **Równania pola**

$$R_{\alpha\beta} - \frac{1}{2} g_{\alpha\beta} R = -\kappa T_{\alpha\beta}, \quad \kappa = 8\pi Gc^{-4} = 2,073 \cdot 10^{-43} \text{s}^2 \text{kg}^{-1} \text{m}^{-1}$$

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 - \frac{2}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4} = -\kappa L^2 p$$

$$-\frac{3}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial x^4} \right)^2 = c^2 \kappa L^2 \rho$$

lub

$$-\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 + \frac{2}{L} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = -c^2 \kappa L^2 p$$

lub

$$+\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = +\frac{1}{3} c^4 \kappa L^2 \rho$$

Łącząc powyższe dwa równania, otrzymujemy

$$\frac{\partial^2 L}{\partial x^4 \partial x^4} = \frac{1}{2} \kappa L^3 \left(p - \frac{1}{3} c^2 \rho \right)$$

lub

$$\frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = \frac{1}{2} c^2 \kappa L^3 \left(-p + \frac{1}{3} c^2 \rho \right)$$

- **Prawa zachowania**

Prawa zachowania pędu i energii wyrazimy przez znikanie dywergencji tensora pędu-energii.

$$T_{\beta;\alpha}^{\alpha} = \frac{\partial T_{\beta}^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} - \Gamma_{\beta\alpha}^{\mu} T_{\mu}^{\alpha} + \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha} T_{\beta}^{\mu} = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4)$$

Dla $\alpha = 1$ (oraz analogicznie dla $\alpha = 2$ i $\alpha = 3$) mamy:

$$T_{1;\alpha}^{\alpha} = \frac{\partial T_1^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} - \Gamma_{1\alpha}^{\mu} T_{\mu}^{\alpha} + \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha} T_1^{\mu} = \frac{\partial T_1^1}{\partial x^1} = \frac{\partial p}{\partial x^1} = 0,$$

$$T_{2;\alpha}^{\alpha} = \frac{\partial T_2^2}{\partial x^2} = \frac{\partial p}{\partial x^2} = 0, \quad T_{3;\alpha}^{\alpha} = \frac{\partial T_3^3}{\partial x^3} = \frac{\partial p}{\partial x^3} = 0.$$

Powyższe trzy równania można zapisać w zwartej postaci.

$$\text{grad } p = 0$$

Dla $\alpha = 4$ oraz $\text{sgn } ds^2 = -1$, mamy:

$$T_{4;\alpha}^{\alpha} = \frac{\partial T_4^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} - \Gamma_{4\alpha}^{\mu} T_{\mu}^{\alpha} + \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha} T_4^{\mu} = \frac{\partial T_4^4}{\partial x^4} - \Gamma_{41}^1 T_1^1 - \Gamma_{42}^2 T_2^2 - \Gamma_{43}^3 T_3^3 + T_4^4 (\Gamma_{41}^1 + \Gamma_{42}^2 + \Gamma_{43}^3) = 0,$$

$$-c^2 \frac{\partial \rho}{\partial x^4} - \frac{3}{L} \frac{\partial L}{\partial x^4} p - \frac{3}{L} \frac{\partial L}{\partial x^4} \rho c^2 = 0.$$

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + \frac{3}{L} \frac{\partial L}{\partial t} \left(\rho + \frac{p}{c^2} \right) = 0$$

- **Równania kosmologiczne dla pyłu i promieniowania**, $\text{sgn } L^2 = +1$, $\text{sgn } L = +1$

Równanie pola przestrzenno-przestrzenne

$$\frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = \frac{1}{2L} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 - \frac{1}{2} c^2 \kappa L^3 p$$

Równanie pola czasowo-czasowe

$$\frac{1}{L^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = \frac{1}{3} \kappa c^4 L^2 \rho \quad \text{lub} \quad \frac{1}{L^4} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = H^2 = \frac{1}{3} \kappa c^4 \rho$$

Połączenie obu równań pola

$$\frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = \frac{1}{2} c^2 \kappa L^3 \left(-p + \frac{1}{3} \rho c^2 \right)$$

Równanie bilansu pędu

$$\text{grad } p = 0$$

Równanie bilansu energii

$$\frac{\partial \rho}{\partial t} + 3L^{-1} \frac{\partial L}{\partial t} \left(\rho + \frac{p}{c^2} \right) = 0 \quad \text{lub} \quad \frac{\partial (\rho L^3)}{\partial t} + \frac{p}{c^2} \frac{\partial L^3}{\partial t} = 0$$

- p = ciśnienie promieniowania
- ρ = gęstość pyłu

- Niezerowe składowe mieszanego tensora krzywizny

$$R^1_{212} = R^1_{313} = R^2_{121} = R^2_{323} = R^3_{131} = R^3_{232} = \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = \frac{1}{3} \kappa c^2 \rho L^2$$

$$R^1_{414} = R^2_{424} = R^3_{434} = R^4_{141} = R^4_{242} = R^4_{343} = \frac{1}{Lc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = -\frac{1}{2} \kappa L^2 \left(\frac{1}{3} \rho c^2 + p \right)$$

- Analiza modelu

Wszechświat wypełniony jest tylko energią związaną z promieniowaniem: $p = \frac{1}{3} \rho c^2$

$$\rho L^4 = B = \text{const} > 0$$

$$\left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 = \frac{1}{3} \kappa c^4 \rho L^4 = \frac{1}{3} \kappa c^4 B = \text{const} > 0$$

$$\frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = 0$$

$$L = L_0 + c^2 \sqrt{\frac{1}{3} \kappa B} t, \quad t \geq 0$$

$$R^1_{212} = R^1_{313} = R^2_{121} = R^2_{323} = R^3_{131} = R^3_{232} = \frac{1}{3} \kappa c^2 \rho L^2 = \frac{1}{3} \kappa c^2 B L^{-2}$$

$$R^1_{414} = R^2_{424} = R^3_{434} = R^4_{141} = R^4_{242} = R^4_{343} = -\frac{1}{3} \kappa c^2 \rho L^2 = -\frac{1}{3} \kappa c^2 B L^{-2}$$

Los wszechświata:

Liniowy wzrost w czasie czynnika skali i asymptotyczne zbliżanie się do stanu płaskiej czasoprzestrzeni.

Wszechświat wypełniony jest tylko materią: $p = 0$

$$\rho L^3 = A = \text{const} > 0$$

$$\frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = \frac{1}{6} \kappa c^4 \rho L^3 = \frac{1}{6} \kappa c^4 A = \text{const} > 0$$

$$\frac{\partial^2 L}{\partial t^2} = \frac{1}{2L} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

Ostatni wzór jest podobny do relacji $a = \frac{v^2}{2S}$, łączącej przyspieszenie, prędkość i drogę

w ruchu jednostajnie przyspieszonym bez prędkości początkowej. W związku z tym

$$L = L_0 + \frac{1}{2} \left(\frac{1}{6} \kappa c^4 A \right) t^2, \quad t \geq 0$$

$$R^1_{212} = R^1_{313} = R^2_{121} = R^2_{323} = R^3_{131} = R^3_{232} = \frac{1}{3} \kappa c^2 A L^{-1} = 4c^{-2} t^{-2}$$

$$R^1_{414} = R^2_{424} = R^3_{434} = R^4_{141} = R^4_{242} = R^4_{343} = -\frac{1}{6} \kappa c^2 A L^{-1} = -2c^{-2} t^{-2}$$

Los wszechświata:

Kwadratowy wzrost w czasie czynnika skali i asymptotyczne zbliżanie się do stanu płaskiej czasoprzestrzeni.

• Prawo Hubble’a

$$\hat{v}^\mu \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{\text{sgn} ds^2} c \frac{d\hat{x}^\mu}{ds}$$

$$\text{sgn} ds^2 = -1$$

$$\hat{v}^\mu = i c \frac{d\hat{x}^\mu}{ds}$$

$$\hat{x}^\mu = L x^\mu$$

$$\hat{v}^\mu = i c \left(L \frac{dx^\mu}{ds} + x^\mu \frac{dL}{ds} \right)$$

$$v^\alpha = i c \frac{dx^\alpha}{ds} \stackrel{\text{zał}}{=} 0, \quad \frac{dx^\alpha}{ds} = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3)$$

$$\frac{dx^4}{ds} = \frac{1}{L}$$

$$\frac{dL}{ds} = \frac{\partial L}{\partial t} \frac{dt}{ds} = \frac{\partial L}{\partial t} \frac{1}{ic} \frac{dx^4}{ds} = \frac{1}{ic} \frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial t}$$

$$\hat{v}^\mu = x^\mu \frac{1}{L} \frac{\partial L}{\partial t} = L x^\mu \frac{1}{L^2} \frac{\partial L}{\partial t} = \text{pozorna prędkość ucieczki}$$

$$H \stackrel{\text{df}}{=} \frac{1}{L^2} \frac{\partial L}{\partial t} = \text{stała (parametr) Hubble'a}$$

$$\hat{x}^\mu = L x^\mu$$

$$\hat{v}^\mu = H \hat{x}^\mu \quad \text{Prawo Hubble'a}$$

x^α = współrzędne względem układu sztywno związanego z Ziemią

\hat{x}^α = współrzędne przeskalowane

$L = L(t)$ = czasowy czynnik skali

UWAGA

Prawo Hubble’a głoszące, że galaktyki oddalają się od nas z pozorną prędkością wprost proporcjonalną do ich przeskalowanej odległości, jest równoważne ze stwierdzeniem, że czynnik skali wszechświata rośnie w czasie liniowo, gdy $p = \frac{1}{3}pc^2$ i kwadratowo, gdy $p = 0$.

12 MODEL WIRUJĄCEGO WSZECHŚWIATA GÖDLA

- **Rozwiązanie Gödla**

W 1949 Kurt Gödel¹⁾ znalazł rozwiązanie równań pola (z członem kosmologicznym różnym od zera)

$$R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}g_{\mu\nu}R = -\kappa T_{\mu\nu} + \lambda g_{\mu\nu},$$

opisujące model wszechświata o stałym promieniu przestrzennym, w którym materia wiruje wokół osi przechodzącej przez środek masy (osią obrotu jest prosta X^3). Rozwiązanie zostało podane w układzie wirującym wraz z materią.

$$ds^2 = -(dx^1)^2 + \frac{1}{2}e^{2bx^1}(dx^2)^2 - (dx^3)^2 + 2e^{bx^1}dx^2dx^4 + (dx^4)^2$$

$$ds^2 \geq 0,$$

$$x^4 = ct,$$

$$b = \frac{1}{R},$$

$$R = \frac{1}{c\sqrt{\kappa\rho}},$$

R = stały promień przestrzenny wszechświata,

$$\lambda = \frac{1}{2R^2},$$

$$T_{\mu\nu} = \rho v_\mu v_\nu,$$

$$v = (v^1, v^2, v^3, v^4) = (0, 0, 0, c),$$

$$v = (v_1, v_2, v_3, v_4) = (0, ce^{bx^1}, 0, c).$$

Rozwiązanie Gödla podaliśmy jako przykład ilustrujący możliwości OTW, która dopuszcza istnienie różnych wirtualnych modeli wszechświata. Fakt, że żyjemy we wszechświecie friedmanowskim wydaje się być jedynie dziełem przypadku.

- **Metryka Gödla we współrzędnych cylindrycznych**

Metrykę Gödla zapiszemy również we współrzędnych cylindrycznych

$$x^1 = r \cos \varphi, \quad x^2 = r \sin \varphi, \quad x^3 = x^3, \quad x^4 = x^4.$$

$$ds^2 = -\left(\cos^2\varphi - \frac{1}{2}e^{2br\cos\varphi}\sin^2\varphi\right)dr^2 - r^2\left(\sin^2\varphi - \frac{1}{2}e^{2br\cos\varphi}\cos^2\varphi\right)d\varphi^2 - (dx^3)^2 + (dx^4)^2 + 2r\sin\varphi\cos\varphi\left(1 + \frac{1}{2}e^{2br\cos\varphi}\right)drd\varphi + 2e^{br\cos\varphi}\sin\varphi drdx^4 + 2re^{br\cos\varphi}\cos\varphi d\varphi dx^4$$

Dla $\varphi = 0$ oraz $\varphi = 2\pi$

$$ds^2 = -dr^2 + \frac{1}{2}r^2e^{2br}d\varphi^2 - (dx^3)^2 + (dx^4)^2 + 2re^{br}d\varphi dx^4.$$

Po pełnym obrocie układu współrzędnych, przy ustalonym r , metryka pozostaje nie zmieniona.

Uwzględniając, że

$$T = \frac{2\pi R}{c} \quad \text{oraz} \quad R = \frac{1}{c\sqrt{\kappa\rho}},$$

dla okresu obrotu wszechświata otrzymujemy

$$T = \frac{2\pi}{c^2\sqrt{\kappa\rho}} \approx 1,5 \cdot 10^5 [\text{m}^{-\frac{3}{2}} \cdot \text{s} \cdot \text{kg}^{\frac{1}{2}}] \frac{1}{\sqrt{\rho}}$$

Czytelników zainteresowanych rozwiązaniem Gödla odsyłamy do jego drugiej pracy kosmologicznej opublikowanej w 1952 ²⁾.

¹⁾ Kurt Gödel: *An Example of a New Type of Cosmological Solutions of Einstein's Field Equations of Gravitation*. *Reviews of Modern Physics* **21**, 3 (July, 1949) 447-450.
Przykład nowego typu kosmologicznych rozwiązań równań pola grawitacyjnego Einsteina.

²⁾ Kurt Gödel: *Rotating Universes in General Relativity Theory*. *Proceedings of the International Congress of Mathematicians*. Edited by L. M. Graves et al.. Cambridge, Mass. **1** (1952) 175-181.
Wirujące wszechświaty w ogólnej teorii względności.

NIEZBĘDNIK MATEMATYCZNY

1 MACIERZE

- **Podstawowe definicje**

Macierzą $\mathbf{A}^{m \times n} = [a_{\mu\nu}]^{m \times n}$, ($\mu = 1, \dots, m; \nu = 1, \dots, n$), o wymiarach m na n nazywamy zbiór liczb lub funkcji, zwanych jej elementami, zestawionych w m wierszy i n kolumn. Element $a_{\mu\nu}$ znajduje się w μ -tym wierszu i ν -tej kolumnie.

- **Wyznacznik macierzy**

Wyznacznikiem stopnia n macierzy $\mathbf{A}^{n \times n} = [a_{\mu\nu}]^{n \times n}$, oznaczanym przez $\det \mathbf{A} = |a_{\mu\nu}|$, nazywamy liczbę lub funkcję utworzoną z elementów macierzy \mathbf{A} według wzoru

$$\det \mathbf{A} \stackrel{\text{df}}{=} \sum_{\lambda=1}^{n!} (-1)^{k_\lambda} a_{1\lambda_1} a_{2\lambda_2} \cdots a_{n\lambda_n}.$$

Sumowanie przeprowadza się po wszystkich $n!$ permutacjach $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$ liczb $1, 2, \dots, n$, a k_λ jest ilością inwersji (nieporządków, przestawień) w danej permutacji drugich wskaźników.

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{vmatrix} = a_{11}a_{22} - a_{12}a_{21}$$

Wyznacznik trzeciego stopnia wygodnie jest obliczać według reguły Sarrusa.

$$\begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{vmatrix} = \begin{vmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{21} & a_{22} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{31} & a_{32} \end{vmatrix} =$$

$$= a_{11}a_{22}a_{33} + a_{12}a_{23}a_{31} + a_{13}a_{21}a_{32} - a_{13}a_{22}a_{31} - a_{11}a_{23}a_{32} - a_{12}a_{21}a_{33}$$

Przypomnijmy wybrane ogólne własności wyznaczników.

TWIERDZENIE

$$\det \mathbf{A}^{n \times n} = \sum_{\nu=1}^n a_{\mu\nu} \Delta^{\mu\nu} = \sum_{\mu=1}^n a_{\mu\nu} \Delta^{\mu\nu}$$

TWIERDZENIE

$$\sum_{\nu=1}^n a_{\alpha\nu} \Delta^{\beta\nu} = \sum_{\mu=1}^n a_{\mu\alpha} \Delta^{\mu\beta} = \delta_{\alpha\beta} \det \mathbf{A}^{n \times n}, \quad \delta_{\alpha\beta} = \delta_{\beta\alpha} = \delta_\beta^\alpha = \delta_\alpha^\beta = \begin{cases} 1 \Leftrightarrow \alpha = \beta \\ 0 \Leftrightarrow \alpha \neq \beta \end{cases}$$

$\Delta^{\mu\nu}$ = dopełnienie algebraiczne elementu $a_{\mu\nu}$ wyznacznika $\det \mathbf{A}^{n \times n}$

$$\Delta^{\mu\nu} = (-1)^{\mu+\nu} M^{\mu\nu}$$

$M^{\mu\nu}$ = minor elementu $a_{\mu\nu}$ wyznacznika $\det \mathbf{A}$, czyli podwyznacznik utworzony z wyznacznika $\det \mathbf{A}$ poprzez skreślenie μ -tego wiersza i ν -tej kolumny

Na przykład

$$\Delta^{12} = (-1)^{1+2} \begin{vmatrix} a_{21} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{33} & a_{34} \\ a_{41} & a_{43} & a_{44} \end{vmatrix}.$$

- **Dodawanie macierzy**

Sumą macierzy $\mathbf{A} = [a_{\mu\nu}]^{n \times m}$ i $\mathbf{B} = [b_{\mu\nu}]^{n \times m}$ nazywamy macierz $\mathbf{C} = [c_{\mu\nu}]^{n \times m}$, $\mathbf{C} = \mathbf{A} + \mathbf{B}$, której elementy dane są wzorem $c_{\mu\nu} = a_{\mu\nu} + b_{\mu\nu}$. Dodawanie macierzy jest przemienne, $\mathbf{C} = \mathbf{A} + \mathbf{B} = \mathbf{B} + \mathbf{A}$.

- **Mnożenie macierzy**

Iloczynem macierzy $\mathbf{A} = [a_{\mu\alpha}]^{p \times n}$ i $\mathbf{B} = [b_{\alpha\nu}]^{n \times q}$ nazywamy macierz $\mathbf{C} = [c_{\mu\nu}]^{p \times q}$, $\mathbf{C} = \mathbf{A}\mathbf{B}$, której elementy dane są wzorem $c_{\mu\nu} = \sum_{\alpha=1}^n a_{\mu\alpha} b_{\alpha\nu}$. Element $c_{\mu\nu}$ jest sumą iloczynów odpowiadających sobie elementów μ -tego wiersza macierzy \mathbf{A} i ν -tej kolumny macierzy \mathbf{B} . Mnożenie macierzy w ogólności nie jest przemienne.

TWIERDZENIE

$$\det \mathbf{A}^{n \times n} \mathbf{B}^{n \times n} = \det \mathbf{A}^{n \times n} \det \mathbf{B}^{n \times n}$$

- **Macierz transponowana**

Macierzą transponowaną (przestawioną) względem macierzy $\mathbf{A}^{n \times n} = [a_{\mu\nu}]^{n \times n}$ nazywamy macierz $\mathbf{A}^T = [a_{\mu\nu}^T] = [a_{\nu\mu}]$. Macierz \mathbf{A}^T powstaje z macierzy \mathbf{A} poprzez zamianę miejscami wierszy i kolumn.

- **Macierz symetryczna**

Macierz $\mathbf{A}^{n \times n} = [a_{\mu\nu}]^{n \times n}$ nazywamy macierzą symetryczną, jeżeli $\mathbf{A} = [a_{\mu\nu}] = \mathbf{A}^T = [a_{\nu\mu}]$.

TWIERDZENIE

$$\det \mathbf{A} = \det \mathbf{A}^T$$

- **Macierz odwrotna**

Macierzą odwrotną do macierzy kwadratowej \mathbf{A} stopnia n nazywamy macierz oznaczaną przez \mathbf{A}^{-1} lub \mathbf{A}^R także stopnia n , spełniającą następującą własność:

$$\mathbf{A}\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{A} = [\delta_{\mu\nu}], \quad \delta_{\mu\nu} = \begin{cases} 1 \Leftrightarrow \mu = \nu \\ 0 \Leftrightarrow \mu \neq \nu \end{cases}$$

A oto niektóre własności macierzy odwrotnej.

$$(\mathbf{A}^{-1})^{-1} = \mathbf{A}$$

$$\det \mathbf{A} \cdot \det \mathbf{A}^{-1} = 1$$

$$(\mathbf{A}\mathbf{B})^{-1} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{B}^{-1}$$

Operacje transpozycji i odwrócenia są przemienne.

$$(\mathbf{A}^T)^{-1} = (\mathbf{A}^{-1})^T$$

Jak mając macierz $\mathbf{A}^{n \times n} = [a_{\mu\nu}]^{n \times n}$ znaleźć macierz odwrotną $\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^R = [a_{\mu\nu}^R]^{n \times n}$?

TWIERDZENIE

$$a_{\mu\nu}^R = \frac{\Delta^{\nu\mu}}{\det \mathbf{A}}$$

• **Równanie charakterystyczne, wartości własne i wektory własne macierzy**

Minorem głównym stopnia k macierzy kwadratowej \mathbf{A} nazywamy podmacierz powstałą z elementów stojących na przecięciu k wierszy oraz k kolumn o tych samych indeksach. Jako przykład podamy wszystkie minory główne drugiego stopnia macierzy \mathbf{A} czwartego stopnia.

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} a_{11} & a_{13} \\ a_{31} & a_{33} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} a_{11} & a_{14} \\ a_{41} & a_{44} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} a_{22} & a_{23} \\ a_{32} & a_{33} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} a_{22} & a_{24} \\ a_{42} & a_{44} \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} a_{33} & a_{34} \\ a_{43} & a_{44} \end{bmatrix}$$

Równaniem charakterystycznym macierzy $\mathbf{A} = [a_{\mu\nu}]^{4 \times 4}$ nazywamy równanie

$$\det \begin{bmatrix} a_{11} - \lambda & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} - \lambda & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} - \lambda & a_{34} \\ a_{41} & a_{42} & a_{43} & a_{44} - \lambda \end{bmatrix} = I_0 \lambda^4 + I_1 \lambda^3 + I_2 \lambda^2 + I_3 \lambda^1 + I_4 \lambda^0 = 0$$

$$\begin{aligned} I_\kappa &= (-1)^{4-\kappa} S_\kappa, \quad (\kappa = 0, 1, 2, 3, 4) \\ S_\kappa &= \text{suma wyznaczników wszystkich minorów głównych stopnia } \kappa \text{ macierzy } \mathbf{A} \\ I_0 &= S_0 = 1 \end{aligned}$$

Na przykład współczynniki I_1 i I_4 są odpowiednio śladem i wyznacznikiem macierzy \mathbf{A} :

$$I_1 = -(a_{11} + a_{22} + a_{33} + a_{44}) = -\text{Tr } \mathbf{A} = -\text{Tr} [a_{\mu\nu}]^{4 \times 4},$$

$$I_4 = \det \mathbf{A} = \det [a_{\mu\nu}]^{4 \times 4}.$$

Przy okazji odnotujmy, że

$$\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4 = a_{11} + a_{22} + a_{33} + a_{44} = \text{Tr } \mathbf{A} = \text{Tr} [a_{\mu\nu}]^{4 \times 4},$$

$$\lambda_1 \lambda_2 \lambda_3 \lambda_4 = \det \mathbf{A} = \det [a_{\mu\nu}]^{4 \times 4}.$$

Rozwiązania $\lambda_1, \lambda_2, \lambda_3, \lambda_4$ równania charakterystycznego nazywamy wartościami własnymi macierzy $\mathbf{A} = [a_{\mu\nu}]^{4 \times 4}$.

Wektorem własnym odpowiadającym danej wartości własnej λ_α macierzy \mathbf{A} nazywamy macierz jednokolumnową \mathbf{x}_α spełniającą następujące równanie

$$\begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \\ a_{41} & a_{42} & a_{43} & a_{44} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_{1\alpha} \\ x_{2\alpha} \\ x_{3\alpha} \\ x_{4\alpha} \end{bmatrix} = \lambda_\alpha \begin{bmatrix} x_{1\alpha} \\ x_{2\alpha} \\ x_{3\alpha} \\ x_{4\alpha} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{x}_\alpha = \begin{bmatrix} x_{1\alpha} \\ x_{2\alpha} \\ x_{3\alpha} \\ x_{4\alpha} \end{bmatrix}.$$

Składowe wektora własnego $x_{1\alpha}, x_{2\alpha}, x_{3\alpha}, x_{4\alpha}$ odpowiadającego wartości własnej λ_α są rozwiązaniami jednorodnego układu równań liniowych

$$\begin{aligned} (a_{11} - \lambda_\alpha)x_{1\alpha} + a_{12}x_{2\alpha} + a_{13}x_{3\alpha} + a_{14}x_{4\alpha} &= 0, \\ a_{21}x_{1\alpha} + (a_{22} - \lambda_\alpha)x_{2\alpha} + a_{23}x_{3\alpha} + a_{24}x_{4\alpha} &= 0, \\ a_{31}x_{1\alpha} + a_{32}x_{2\alpha} + (a_{33} - \lambda_\alpha)x_{3\alpha} + a_{34}x_{4\alpha} &= 0, \\ a_{41}x_{1\alpha} + a_{42}x_{2\alpha} + a_{43}x_{3\alpha} + (a_{44} - \lambda_\alpha)x_{4\alpha} &= 0. \end{aligned}$$

• **Transformacje ortogonalne**

DEFINICJA

Transformacje ortogonalne to liniowe transformacje przekształcające układ ortonormalny w inny układ ortonormalny.

$$x'_\mu = \sum_{\alpha=1}^4 a_{\mu\alpha} x_\alpha, \quad a_{\mu\alpha} = \frac{\partial x'_\mu}{\partial x_\alpha}, \quad \mathbf{A} = [a_{\mu\alpha}] = \left[\frac{\partial x'_\mu}{\partial x_\alpha} \right], \quad (\mu = 1, 2, 3, 4), \quad \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = \delta_{\mu\nu}$$

$$x_\alpha = \sum_{\nu=1}^4 c_{\alpha\nu} x'_\nu, \quad c_{\alpha\nu} = \frac{\partial x_\alpha}{\partial x'_\nu}, \quad \mathbf{C} = [c_{\alpha\nu}] = \left[\frac{\partial x_\alpha}{\partial x'_\nu} \right], \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4), \quad \mathbf{e}'_\mu \cdot \mathbf{e}'_\nu = \delta_{\mu\nu}$$

$$\sum_{\alpha=1}^4 a_{\mu\alpha} c_{\alpha\nu} = \delta_{\mu\nu}, \quad \mathbf{AC} = [\delta_{\mu\nu}], \quad \mathbf{C} = \mathbf{A}^{-1}$$

TWIERDZENIE

Macierz transformacji ortogonalnej (macierz ortogonalna) spełnia następujące warunki:

$$\sum_{\alpha=1}^4 a_{\alpha\mu} a_{\alpha\nu} = \delta_{\mu\nu} \quad \text{lub} \quad \sum_{\alpha=1}^4 a_{\mu\alpha} a_{\nu\alpha} = \delta_{\mu\nu},$$

czyli suma kwadratów elementów każdej kolumny równa się jedności, a suma iloczynów odpowiednich elementów dwóch różnych kolumn równa się zero lub suma kwadratów elementów każdego wiersza równa się jedności, a suma iloczynów odpowiednich elementów dwóch różnych wierszy równa się zero.

TWIERDZENIE

Macierz kwadratowa reprezentuje przekształcenie ortogonalne wtedy i tylko wtedy, gdy

$$\mathbf{A} \mathbf{A}^T = \mathbf{E} = [\delta_{\alpha\beta}] \quad \text{albo} \quad \mathbf{A}^T \mathbf{A} = \mathbf{E} = [\delta_{\alpha\beta}],$$

gdzie \mathbf{I} jest tzw. macierzą jednostkową, której wszystkie elementy są równe jedności a wszystkie pozostałe są zerami.

DEFINICJA

Macierz kwadratowa nazywa się ortogonalną, gdy

$$\mathbf{A} \mathbf{A}^T = \mathbf{E} = [\delta_{\alpha\beta}] \quad \text{albo} \quad \mathbf{A}^T \mathbf{A} = \mathbf{E} = [\delta_{\alpha\beta}].$$

TWIERDZENIE

Dla macierzy ortogonalnej macierz odwrotna jest równa macierzy przestawionej (transponowanej).

$$\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^T, \quad [a_{\mu\nu}]^{-1} = [a_{\mu\nu}]^T, \quad \left[\frac{\partial x'_\mu}{\partial x_\nu} \right]^{-1} = \left[\frac{\partial x'_\mu}{\partial x_\nu} \right]^T \quad \text{oraz} \quad [a_{\nu\mu}] = [[a_{\mu\nu}]^{-1}]^T$$

DOWÓD

$$\left. \begin{array}{l} \sum_{\alpha=1}^4 a_{\mu\alpha} c_{\alpha\nu} = \delta_{\mu\nu}, \quad \mathbf{C} = \mathbf{A}^{-1} \\ \sum_{\alpha=1}^4 a_{\mu\alpha} a_{\nu\alpha} = \delta_{\mu\nu} \end{array} \right\} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} c_{\alpha\nu} = a_{\nu\alpha} \\ c_{\alpha\nu} = a_{\alpha\nu}^T \\ \mathbf{C} = \mathbf{A}^T \\ \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^T \end{array} \right.$$

TWIERDZENIE

Wyznaczniki macierzy ortogonalnych są równe ± 1 .

WNIOSEK

Dla macierzy ortogonalnych

$$\left. \begin{aligned} [a_{\mu\nu}] &= \begin{bmatrix} \frac{\partial x'_\mu}{\partial x_\nu} \end{bmatrix}, & [a_{\mu\nu}]^{-1} &= \begin{bmatrix} \frac{\partial x_\mu}{\partial x'_\nu} \end{bmatrix} \\ [a_{\mu\nu}]^T &= \begin{bmatrix} \frac{\partial x'_\nu}{\partial x_\mu} \end{bmatrix}, & [a_{\mu\nu}]^{-1} &= [a_{\mu\nu}]^T \end{aligned} \right\} \Rightarrow \begin{bmatrix} \frac{\partial x_\mu}{\partial x'_\nu} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial x'_\nu}{\partial x_\mu} \end{bmatrix}$$

WNIOSEK

Dla macierzy ortogonalnych

$$\begin{aligned} \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'_\alpha}{\partial x_\mu} \frac{\partial x'_\alpha}{\partial x_\nu} &= \delta_{\mu\nu}, & \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'_\mu}{\partial x_\alpha} \frac{\partial x'_\nu}{\partial x_\alpha} &= \delta_{\mu\nu}, & \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x_\mu}{\partial x'_\alpha} \frac{\partial x_\nu}{\partial x'_\alpha} &= \delta_{\mu\nu}, & \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x_\alpha}{\partial x'_\mu} \frac{\partial x_\alpha}{\partial x'_\nu} &= \delta_{\mu\nu}, \\ \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'_\alpha}{\partial x_\mu} \frac{\partial x_\nu}{\partial x'_\alpha} &= \delta_{\mu\nu}, & \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x_\mu}{\partial x'_\alpha} \frac{\partial x'_\alpha}{\partial x_\nu} &= \delta_{\mu\nu}, & \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'_\mu}{\partial x_\alpha} \frac{\partial x_\alpha}{\partial x'_\nu} &= \delta_{\mu\nu}, & \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x_\alpha}{\partial x'_\mu} \frac{\partial x'_\nu}{\partial x_\alpha} &= \delta_{\mu\nu}. \end{aligned}$$

TWIERDZENIE

Macierz odwrotna macierzy ortogonalnej jest ortogonalna.

DOWÓD

$$(\mathbf{A}^{-1})^T \mathbf{A}^{-1} = (\mathbf{A}^T)^T \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A} \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{E}.$$

TWIERDZENIE

Iloczyn dwóch macierzy ortogonalnych jest macierzą ortogonalną.

DEFINICJA

Niepusty zbiór \mathbf{G} nieosobliwych przekształceń liniowych reprezentowanych przez ich macierze stanowi grupę, gdy

1. $\bigwedge_{\mathbf{A}, \mathbf{B} \in \mathbf{G}} (\mathbf{A} \cdot \mathbf{B}) \in \mathbf{G}$
2. $\bigwedge_{\mathbf{A}, \mathbf{B}, \mathbf{C} \in \mathbf{G}} (\mathbf{A} \cdot \mathbf{B}) \cdot \mathbf{C} = \mathbf{A} \cdot (\mathbf{B} \cdot \mathbf{C})$
3. $\bigwedge_{\mathbf{A} \in \mathbf{G}} \bigvee_{\mathbf{A}^{-1} \in \mathbf{G}} \mathbf{A} \cdot \mathbf{A}^{-1} = \mathbf{A}^{-1} \cdot \mathbf{A} = \mathbf{E}$
4. $\bigwedge_{\mathbf{A} \in \mathbf{G}} \bigvee_{\mathbf{E} \in \mathbf{G}} \mathbf{A} \cdot \mathbf{E} = \mathbf{E} \cdot \mathbf{A} = \mathbf{A}$

TWIERDZENIE

Liniowe transformacje ortogonalne tworzą grupę. (Wszystkie macierze ortogonalne $\mathbf{A}^{n \times n}$ tworzą grupę.)

Przykładami przekształceń ortogonalnych są obroty i inwersje

$$\begin{bmatrix} \cos \varphi & \sin \varphi & 0 & 0 \\ -\sin \varphi & \cos \varphi & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}, \quad \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

WNIOSEK

Każde przekształcenie ortogonalne można przedstawić jako iloczyn obrotów i inwersji.

2 ALGEBRAICZNE FORMY KWADRATOWE

- **Forma kwadratowa**

Formą kwadratową nazywamy funkcję n zmiennych x_1, x_2, \dots, x_n daną wzorem

$$A(\mathbf{x}, \mathbf{x}) = \sum_{\alpha=1}^n \sum_{\beta=1}^n a_{\alpha\beta} x_{\alpha} x_{\beta}, \quad a_{\alpha\beta} = a_{\beta\alpha}, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, \dots, n).$$

Jeżeli współczynniki $a_{\alpha\beta}$ i zmienne x_1, x_2, \dots, x_n są rzeczywiste (zespolone), to forma kwadratowa nazywa się rzeczywistą (zespoloną).

- **Macierz formy kwadratowej**

Macierzą formy kwadratowej nazywamy macierz jej współczynników $\mathbf{A} = [a_{\alpha\beta}] = [a_{\beta\alpha}]$.

- **Rząd formy kwadratowej**

Rzędem r formy kwadratowej nazywamy największy stopień różnych od zera minorów głównych jej macierzy.

- **Dodatnio określone formy kwadratowe**

Rzeczywista forma kwadratowa $A(\mathbf{x}, \mathbf{x}) = \sum_{\alpha=1}^n \sum_{\beta=1}^n a_{\alpha\beta} x_{\alpha} x_{\beta}$ nazywa się dodatnio określoną,

jeżeli $A(\mathbf{x}, \mathbf{x}) > 0$ dla dowolnych wartości rzeczywistych zmiennych x_1, x_2, \dots, x_n nie równych jednocześnie zeru.

- **Kryteria dla dodatnio określonych form kwadratowych**

Rzeczywista forma kwadratowa n zmiennych jest dodatnio określona wtedy i tylko wtedy, gdy:

1. Można ją sprowadzić do postaci $D(\mathbf{z}, \mathbf{z}) = \sum_{\alpha=1}^n z_{\alpha}^2$.
2. Wyznaczniki wszystkich minorów głównych jej macierzy są dodatnie.
3. Wszystkie wartości własne jej macierzy są dodatnie.
4. Jej macierz można przedstawić w postaci $\mathbf{A} = \mathbf{C}^T \mathbf{C}$.

- **Sprowadzanie formy kwadratowej do postaci kanonicznej (diagonalnej)**

Dowolną rzeczywistą formę kwadratową $A(\mathbf{x}, \mathbf{x}) = \sum_{\alpha=1}^n \sum_{\beta=1}^n a_{\alpha\beta} x_{\alpha} x_{\beta}$ można sprowadzić do

postaci kanonicznej (diagonalnej) $C(\mathbf{y}, \mathbf{y}) = \sum_{\alpha=1}^n \lambda_{\alpha} y_{\alpha}^2$ za pomocą przekształcenia ortogonalnego o wyznaczniku równym 1, gdzie $\lambda_1, \lambda_1, \dots, \lambda_n$ są wartościami własnymi macierzy formy wyjściowej.

go o wyznaczniku równym 1, gdzie $\lambda_1, \lambda_1, \dots, \lambda_n$ są wartościami własnymi macierzy formy wyjściowej.

- **Sygnatura formy kwadratowej**

Sygnaturą formy kwadratowej nazywamy różnicę liczby p współczynników dodatnich i liczby q współczynników ujemnych w postaci kanonicznej tej formy, $s = p - q$.

- **Prawo bezwładności formy kwadratowej**

W postaci kanonicznej formy kwadratowej liczba p współczynników dodatnich i liczba q współczynników ujemnych nie zależy od wyboru przekształcenia ortogonalnego, sprowadzającego daną formę do postaci kanonicznej.

Suma liczby p współczynników dodatnich i liczby q współczynników ujemnych w postaci kanonicznej formy jest równa rzędowi formy wyjściowej $r = p + q$.

- **Niezmienniki liniowych przekształceń ortogonalnych formy kwadratowej**
Niezmiennikami liniowych przekształceń ortogonalnych formy kwadratowej są:
 1. Rząd macierzy formy kwadratowej.
 2. Wyróżnik (wyznacznik) macierzy formy kwadratowej.
 3. Współczynniki równania charakterystycznego macierzy formy kwadratowej.
 4. Wartości własne macierzy formy kwadratowej.

TWIERDZENIE

Liniowe przekształcenie ortogonalne współrzędnych

$$x^\mu = b_\alpha^\mu x'^\alpha, \quad x^\nu = b_\beta^\nu x'^\beta, \quad dx^\mu = b_\alpha^\mu dx'^\alpha, \quad dx^\nu = b_\beta^\nu dx'^\beta, \quad b_\alpha^\mu = \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha}, \quad b_\beta^\nu = \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta}$$

sprowadza formę kwadratową $ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$

do postaci diagonalnej $ds^2 = g_{\alpha\beta} \delta_\alpha^\beta dx'^\alpha dx'^\beta$

wtedy i tylko wtedy, gdy kolumny macierzy $\mathbf{B} = [b_\lambda^\kappa]$ są wektorami własnymi macierzy $\mathbf{G} = [g_\lambda^\kappa]$.

3 LINIOWE PRZEKSZTAŁCENIA ORTOGONALNE I RÓŻNICZKOWE FORMY KWADRATOWE W TEORII WZGLĘDNOŚCI

- **Czasoprzestrzeń**

Czasoprzestrzeń jest czterowymiarową przestrzenią zdarzeń. Do jej opisu będą używane w tej książce układy współrzędnych $\{x^1, x^2, x^3, x^4 = ict\}$ z czwartą współrzędną urojoną. Ponieważ prezentowane poprzednio definicje, twierdzenia i wnioski były sformułowane dla rzeczywistych zmiennych i współczynników, należy zbadać kiedy można je stosować w przypadku urojonych zmiennych i współczynników.

- **Transformacja przeprowadzająca formę metryczną urojoną w rzeczywistą**

| | | |
|---|--|--|
| $x^1 = z^1$ $x^2 = z^2$ $x^3 = z^3$ $x^4 = iz^4$ | $ds_x^2 = g_{\mu\nu}^x dx^\mu dx^\nu, \quad g_{\mu\nu}^x = g_{\nu\mu}^x$ $x^\mu = a_\alpha^\mu z^\alpha, \quad dx^\mu = a_\alpha^\mu dz^\alpha$ $x^\nu = a_\beta^\nu z^\beta, \quad dx^\nu = a_\beta^\nu dz^\beta$ | $a_\alpha^\mu = \frac{\partial z^\mu}{\partial x^\alpha} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & i \end{bmatrix}, \quad \det[a_\alpha^\mu] = i$ |
| | $ds_z^2 = g_{\mu\nu}^x a_\alpha^\mu a_\beta^\nu dz^\alpha dz^\beta = g_{\alpha\beta}^z dz^\alpha dz^\beta, \quad g_{\alpha\beta}^z \stackrel{df}{=} g_{\mu\nu}^x a_\alpha^\mu a_\beta^\nu$ | |

Badana transformacja

1. nie zmienia postaci formy metrycznej, $ds_x^2 = ds_z^2$,
2. zmienia znak wyznacznika tensora metrycznego, $\det[g_{\mu\nu}^x] = -\det[g_{\alpha\beta}^z]$,
3. zmienia znak czwartej wartości własnej, $\lambda_4^x = -\lambda_4^z$, przy czym w postaciach kanonicznych obu form urojonej i rzeczywistej analogiczne człony są sobie równe, w tym $\lambda_4^x dx^4 dx^4 = \lambda_4^z dz^4 dz^4$.

4 PROSTOLINIOWE UKŁADY WSPÓLRZĘDNYCH

- **Dualny (sprzężony) układ współrzędnych**

Rozpatrzmy czterowymiarową przestrzeń zdarzeń, a w niej prostoliniowy układ współrzędnych $\{x^1, x^2, x^3, x^4 = ict\}$ z wektorami bazowym $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$. Rozpatrzmy także sprzężone z nimi (dualne do nich) układ współrzędnych $\{x_1, x_2, x_3, x_4\}$ i wektory bazowe $\{\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3, \mathbf{e}^4\}$. Z mocy definicji mamy $\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}^\nu \stackrel{\text{df}}{=} |\mathbf{e}_\mu| |\mathbf{e}^\nu| \cos(\mathbf{e}_\mu, \mathbf{e}^\nu) = \delta_\mu^\nu = \begin{cases} 1 \Leftrightarrow \mu = \nu \\ 0 \Leftrightarrow \mu \neq \nu \end{cases}$.

Wektory bazy $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$ i bazy dualnej $\{\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3, \mathbf{e}^4\}$ spełniają oczywiste zależności:

$$\mathbf{e}^\mu = g^{\mu\nu} \mathbf{e}_\nu,$$

$$\mathbf{e}_\mu = g_{\mu\nu} \mathbf{e}^\nu,$$

$$[g^{\mu\nu}] = [g_{\mu\nu}]^{-1},$$

$$[g_{\mu\nu}] = [g^{\mu\nu}]^{-1},$$

$$[g_{\mu\nu}][g^{\mu\nu}] = [\delta_\mu^\nu], \quad \delta_\nu^\mu = \begin{cases} 1 \Leftrightarrow \mu = \nu \\ 0 \Leftrightarrow \mu \neq \nu \end{cases}.$$

Pozostaje nam tylko wyznaczenie jawnej postaci macierzy $g^{\mu\nu}$ i $g_{\mu\nu}$.

$$\left. \begin{array}{l} \mathbf{e}^\mu = g^{\mu\nu} \mathbf{e}_\nu \\ \mathbf{e}_\nu \cdot \mathbf{e}^\nu \stackrel{\text{df}}{=} 1 \end{array} \right\} \Rightarrow \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = g^{\mu\nu} \mathbf{e}_\nu \cdot \mathbf{e}^\nu = g^{\mu\nu} \Rightarrow g^{\mu\nu} = \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = \mathbf{e}^\nu \cdot \mathbf{e}^\mu = g^{\nu\mu} \Rightarrow g^{\mu\nu} = g^{\nu\mu}$$

$$\left. \begin{array}{l} \mathbf{e}_\mu = g_{\mu\nu} \mathbf{e}^\nu \\ \mathbf{e}^\nu \cdot \mathbf{e}_\nu \stackrel{\text{df}}{=} 1 \end{array} \right\} \Rightarrow \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = g_{\mu\nu} \mathbf{e}^\nu \cdot \mathbf{e}_\nu = g_{\mu\nu} \Rightarrow g_{\mu\nu} = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = \mathbf{e}_\nu \cdot \mathbf{e}_\mu = g_{\nu\mu} \Rightarrow g_{\mu\nu} = g_{\nu\mu}$$

Przypomnijmy jak wyznacza się macierz odwrotną:

$$\left. \begin{array}{l} g_{\mu\sigma} = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\sigma \\ g^{\sigma\nu} = \mathbf{e}^\sigma \cdot \mathbf{e}^\nu \\ \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = \delta_\mu^\nu \end{array} \right\} \Rightarrow g_{\mu\sigma} g^{\sigma\nu} = (\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\sigma)(\mathbf{e}^\sigma \cdot \mathbf{e}^\nu) = (\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}^\nu)(\mathbf{e}_\sigma \cdot \mathbf{e}^\sigma) = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = \delta_\mu^\nu,$$

$$\left. \begin{array}{l} g_{\mu\sigma} g^{\sigma\nu} = \delta_\mu^\nu \\ g_{\mu\sigma} \Delta^{\nu\sigma} = g \delta_\mu^\nu \end{array} \right\} \Rightarrow g^{\sigma\nu} = \frac{\Delta^{\nu\sigma}}{g},$$

gdzie

$g = \det[g_{\alpha\beta}]$ = wyznacznik macierzy utworzonej z elementów $g_{\alpha\beta}$,

$\Delta^{\nu\sigma}$ = dopełnienie algebraiczne elementu $g_{\nu\sigma}$ wyznacznika.

Podamy jeszcze wzory dla długości wektorów bazowych i kątów między nimi:

$$\left. \begin{array}{l} |\mathbf{e}^\mu| = \sqrt{\mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\mu} \\ \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\mu = g^{\mu\mu} \end{array} \right\} \Rightarrow |\mathbf{e}^\mu| = \sqrt{g^{\mu\mu}},$$

$$\left. \begin{array}{l} |\mathbf{e}_\mu| = \sqrt{\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\mu} \\ \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\mu = g_{\mu\mu} \end{array} \right\} \Rightarrow |\mathbf{e}_\mu| = \sqrt{g_{\mu\mu}},$$

$$\left. \begin{array}{l} |\mathbf{e}^\mu| = \sqrt{g^{\mu\mu}}, \quad |\mathbf{e}^\nu| = \sqrt{g^{\nu\nu}} \\ \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = |\mathbf{e}^\mu| |\mathbf{e}^\nu| \cos \angle(\mathbf{e}^\mu, \mathbf{e}^\nu) \\ \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = g^{\mu\nu} \end{array} \right\} \Rightarrow \cos \angle(\mathbf{e}^\mu, \mathbf{e}^\nu) = \frac{g^{\mu\nu}}{\sqrt{g^{\mu\mu}} \sqrt{g^{\nu\nu}}},$$

$$\left. \begin{array}{l} |\mathbf{e}_\mu| = \sqrt{g_{\mu\mu}}, \quad |\mathbf{e}_\nu| = \sqrt{g_{\nu\nu}} \\ \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = |\mathbf{e}_\mu| |\mathbf{e}_\nu| \cos \angle(\mathbf{e}_\mu, \mathbf{e}_\nu) \\ \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = g_{\mu\nu} \end{array} \right\} \Rightarrow \cos \angle(\mathbf{e}_\mu, \mathbf{e}_\nu) = \frac{g_{\mu\nu}}{\sqrt{g_{\mu\mu}} \sqrt{g_{\nu\nu}}}.$$

• **Algorytm konstrukcji bazy dualnej (sprzężonej)**

1. Zadajemy wektory bazowe (bazę) $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$.

2. Wyznaczamy macierz $g_{\mu\nu}$.

$$g_{\mu\nu} = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = |\mathbf{e}_\mu| |\mathbf{e}_\nu| \cos \angle(\mathbf{e}_\mu, \mathbf{e}_\nu)$$

3. Wyznaczamy macierz $g^{\mu\nu}$

$$g^{\mu\nu} = g^{\nu\mu} = \frac{\Delta^{\nu\mu}}{g} = \frac{\Delta^{\mu\nu}}{g}, \quad g = \det \begin{bmatrix} g_{11} & g_{12} & g_{13} & g_{14} \\ g_{21} & g_{22} & g_{23} & g_{24} \\ g_{31} & g_{32} & g_{33} & g_{34} \\ g_{41} & g_{42} & g_{43} & g_{44} \end{bmatrix}.$$

4. Wyznaczamy dualne wektory bazowe $\{\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3, \mathbf{e}^4\}$, wykorzystując wzory

$$\mathbf{e}^\mu = \sum_{\alpha=1}^4 g^{\mu\alpha} \mathbf{e}_\alpha.$$

Ułatwimy sobie pracę posługując się relacjami

$$|\mathbf{e}^\mu| = \sqrt{g^{\mu\mu}},$$

$$\cos \angle(\mathbf{e}^\mu, \mathbf{e}^\nu) = \frac{g^{\mu\nu}}{\sqrt{g^{\mu\mu}} \sqrt{g^{\nu\nu}}}.$$

Znajdujemy z nich długości wektorów bazy dualnej oraz kąty między nimi.

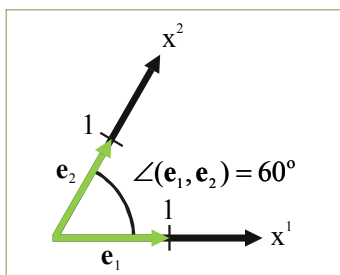
Istotnym ułatwieniem jest również informacja zawarta w definicji bazy dualnej

$$\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = \delta_\mu^\nu,$$

z której znajdujemy pary wektorów prostopadłych względem siebie, po jednym z każdej bazy.

PRZYKŁAD

Konstrukcja bazy dualnej w dwóch wymiarach.



$$\left. \begin{array}{l} |\mathbf{e}_1| = 1, \quad |\mathbf{e}_2| = 1 \\ g_{11} = \mathbf{e}_1 \cdot \mathbf{e}_1 = 1 \\ g_{12} = g_{21} = \mathbf{e}_1 \cdot \mathbf{e}_2 \\ = |\mathbf{e}_1| |\mathbf{e}_2| \cos \angle(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2) = \frac{1}{2} \\ g_{22} = \mathbf{e}_2 \cdot \mathbf{e}_2 = 1 \end{array} \right\} g_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} 1 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & 1 \end{bmatrix}, \quad g = \begin{vmatrix} 1 & \frac{1}{2} \\ \frac{1}{2} & 1 \end{vmatrix} = \frac{3}{4}$$

Elementy macierzy $g^{\mu\nu}$:

$$\left. \begin{aligned} g^{11} &= \frac{(-1)^{1+1} \cdot 1}{\frac{3}{4}} = \frac{4}{3} \\ g^{12} &= g^{21} = \frac{(-1)^{1+2} \cdot \frac{1}{2}}{\frac{3}{4}} = -\frac{1}{2} \cdot \frac{4}{3} = -\frac{2}{3} \\ g^{22} &= \frac{(-1)^{2+2} \cdot 1}{\frac{3}{4}} = \frac{4}{3} \end{aligned} \right\} \Rightarrow g^{\mu\nu} = \begin{bmatrix} \frac{4}{3} & -\frac{2}{3} \\ -\frac{2}{3} & \frac{4}{3} \end{bmatrix}.$$

Wektory bazy dualnej:

$$\mathbf{e}^1 = g^{11}\mathbf{e}_1 + g^{12}\mathbf{e}_2 = \frac{4}{3}\mathbf{e}_1 - \frac{2}{3}\mathbf{e}_2,$$

$$\mathbf{e}^2 = g^{21}\mathbf{e}_1 + g^{22}\mathbf{e}_2 = -\frac{2}{3}\mathbf{e}_1 + \frac{4}{3}\mathbf{e}_2.$$

Relacja definicyjna między wektorami bazy i bazy dualnej:

$$\mathbf{e}^1 \cdot \mathbf{e}_1 = \left(\frac{4}{3}\mathbf{e}_1 - \frac{2}{3}\mathbf{e}_2\right) \cdot \mathbf{e}_1 = \frac{4}{3}\mathbf{e}_1 \cdot \mathbf{e}_1 - \frac{2}{3}\mathbf{e}_2 \cdot \mathbf{e}_1 = \frac{4}{3}g_{11} - \frac{2}{3}g_{21} = 1,$$

$$\mathbf{e}^1 \cdot \mathbf{e}_2 = \left(\frac{4}{3}\mathbf{e}_1 - \frac{2}{3}\mathbf{e}_2\right) \cdot \mathbf{e}_2 = \frac{4}{3}\mathbf{e}_1 \cdot \mathbf{e}_2 - \frac{2}{3}\mathbf{e}_2 \cdot \mathbf{e}_2 = \frac{4}{3}g_{12} - \frac{2}{3}g_{22} = 0,$$

$$\mathbf{e}^2 \cdot \mathbf{e}_2 = \left(-\frac{2}{3}\mathbf{e}_1 + \frac{4}{3}\mathbf{e}_2\right) \cdot \mathbf{e}_2 = -\frac{2}{3}\mathbf{e}_1 \cdot \mathbf{e}_2 + \frac{4}{3}\mathbf{e}_2 \cdot \mathbf{e}_2 = -\frac{2}{3}g_{12} + \frac{4}{3}g_{22} = 1.$$

Wartości wektorów bazy dualnej oraz kąt zawarty między nimi:

$$|\mathbf{e}^1| = \sqrt{\mathbf{e}^1 \cdot \mathbf{e}^1} = \sqrt{g^{11}} = \frac{2}{\sqrt{3}},$$

$$|\mathbf{e}^2| = \sqrt{\mathbf{e}^2 \cdot \mathbf{e}^2} = \sqrt{g^{22}} = \frac{2}{\sqrt{3}},$$

$$\cos \angle(\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2) = \frac{g^{12}}{\sqrt{g^{11}}\sqrt{g^{22}}} = -\frac{1}{2}, \quad \angle(\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2) = 120^\circ.$$

Zadany promień wodzący \mathbf{R} :

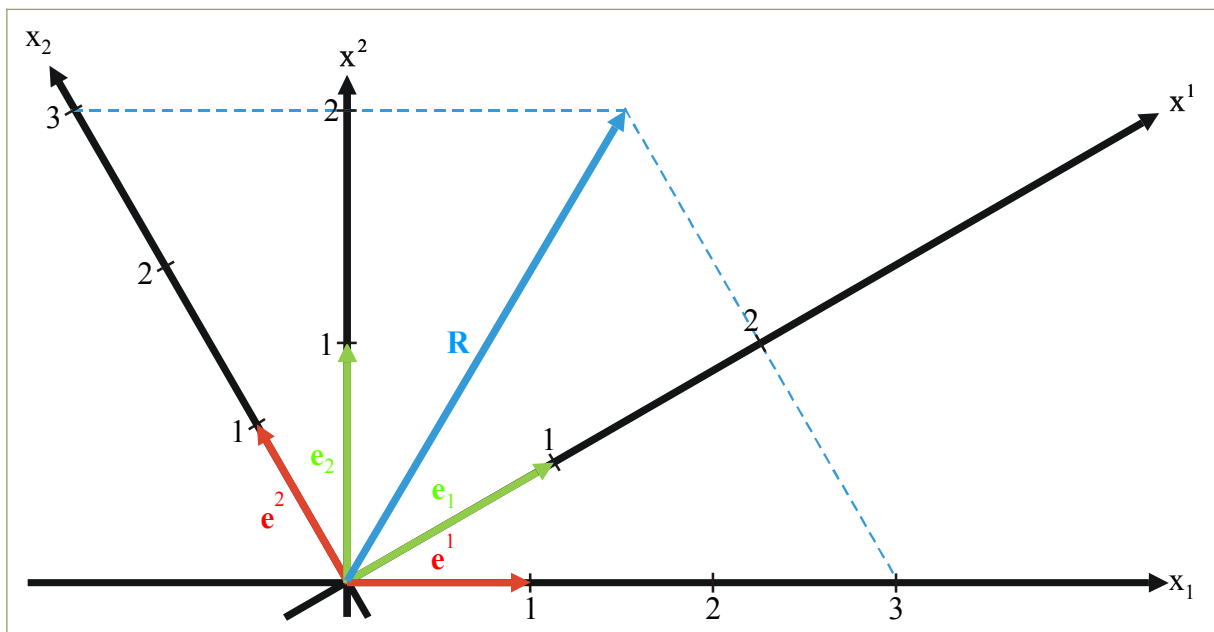
$$\mathbf{R} = (R^1, R^2) = (2, 2) = 2\mathbf{e}_1 + 2\mathbf{e}_2.$$

Współrzędne kowariantne promienia wodzącego:

$$R_1 = g_{11}R^1 + g_{12}R^2 = 3,$$

$$R_2 = g_{21}R^1 + g_{22}R^2 = 3,$$

$$\mathbf{R} = (R_1, R_2) = (3, 3) = 3\mathbf{e}^1 + 3\mathbf{e}^2.$$



• Transformacje wektorów bazowych

Rozpatrzmy wszystkie możliwe transformacje między bazami $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$, $\{\mathbf{e}'^1, \mathbf{e}'^2, \mathbf{e}'^3, \mathbf{e}'^4\}$, $\{\mathbf{e}'_1, \mathbf{e}'_2, \mathbf{e}'_3, \mathbf{e}'_4\}$, $\{\mathbf{e}'^1, \mathbf{e}'^2, \mathbf{e}'^3, \mathbf{e}'^4\}$.

$$\left. \begin{array}{l} \{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\} \xrightarrow{\mathbf{e}^\mu = g^{\mu\nu} \mathbf{e}_\nu} \{\mathbf{e}'^1, \mathbf{e}'^2, \mathbf{e}'^3, \mathbf{e}'^4\} \\ \xleftarrow{\mathbf{e}_\mu = g_{\mu\nu} \mathbf{e}'^\nu} \end{array} \right\} [\mathbf{g}^{\mu\nu}] = [\mathbf{g}_{\mu\nu}]^{-1}$$

$$\left. \begin{array}{l} \{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\} \xrightarrow{\mathbf{e}'_\mu = a_{\mu\nu} \mathbf{e}_\nu} \{\mathbf{e}'_1, \mathbf{e}'_2, \mathbf{e}'_3, \mathbf{e}'_4\} \\ \xleftarrow{\mathbf{e}_\mu = b_{\mu\nu} \mathbf{e}'_\nu} \end{array} \right\} [\mathbf{b}_{\mu\nu}] = [\mathbf{a}_{\mu\nu}]^{-1}$$

$$\left. \begin{array}{l} \{\mathbf{e}'^1, \mathbf{e}'^2, \mathbf{e}'^3, \mathbf{e}'^4\} \xrightarrow{\mathbf{e}'^\mu = c_{\mu\nu} \mathbf{e}'^\nu} \{\mathbf{e}'^1, \mathbf{e}'^2, \mathbf{e}'^3, \mathbf{e}'^4\} \\ \xleftarrow{\mathbf{e}^\mu = d_{\mu\nu} \mathbf{e}'^\nu} \end{array} \right\} [\mathbf{d}_{\mu\nu}] = [\mathbf{c}_{\mu\nu}]^{-1}$$

$$\left. \begin{array}{l} \{\mathbf{e}'_1, \mathbf{e}'_2, \mathbf{e}'_3, \mathbf{e}'_4\} \xrightarrow{\mathbf{e}'^\mu = r_{\mu\nu} \mathbf{e}'^\nu} \{\mathbf{e}'^1, \mathbf{e}'^2, \mathbf{e}'^3, \mathbf{e}'^4\} \\ \xleftarrow{\mathbf{e}'_\mu = s_{\mu\nu} \mathbf{e}'^\nu} \end{array} \right\} [\mathbf{s}_{\mu\nu}] = [\mathbf{r}_{\mu\nu}]^{-1}$$

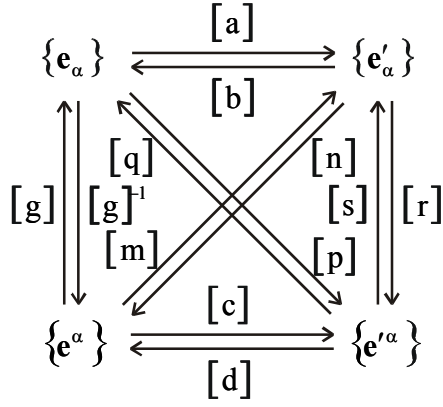
$$\left. \begin{array}{l} \{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\} \xrightarrow{\mathbf{e}'^\mu = p_{\mu\nu} \mathbf{e}_\nu} \{\mathbf{e}'^1, \mathbf{e}'^2, \mathbf{e}'^3, \mathbf{e}'^4\} \\ \xleftarrow{\mathbf{e}_\mu = q_{\mu\nu} \mathbf{e}'^\nu} \end{array} \right\} [\mathbf{q}_{\mu\nu}] = [\mathbf{p}_{\mu\nu}]^{-1}$$

$$\left. \begin{array}{l} \{\mathbf{e}'^1, \mathbf{e}'^2, \mathbf{e}'^3, \mathbf{e}'^4\} \xrightarrow{\mathbf{e}'_\mu = m_{\mu\nu} \mathbf{e}'^\nu} \{\mathbf{e}'_1, \mathbf{e}'_2, \mathbf{e}'_3, \mathbf{e}'_4\} \\ \xleftarrow{\mathbf{e}^\mu = n_{\mu\nu} \mathbf{e}'^\nu} \end{array} \right\} [\mathbf{n}_{\mu\nu}] = [\mathbf{m}_{\mu\nu}]^{-1}$$

$$\left. \begin{array}{l} \mathbf{e}'_\mu = a_{\mu\nu} \mathbf{e}_\nu \\ \mathbf{e}^\nu = d_{\nu\mu} \mathbf{e}'^\mu \\ \mathbf{e}_\nu \cdot \mathbf{e}^\nu = 1 \\ \mathbf{e}'_\mu \cdot \mathbf{e}'^\mu = 1 \end{array} \right\} \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \mathbf{e}'_\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = a_{\mu\nu} \mathbf{e}_\nu \cdot \mathbf{e}^\nu = a_{\mu\nu} \delta_\nu^\nu = a_{\mu\nu} \\ \mathbf{e}'_\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = \mathbf{e}'_\mu \cdot d_{\nu\mu} \mathbf{e}'^\mu = d_{\nu\mu} \mathbf{e}'_\mu \cdot \mathbf{e}'^\mu = d_{\nu\mu} \end{array} \right\} \Rightarrow d_{\nu\mu} = a_{\mu\nu} \Rightarrow [\mathbf{d}_{\mu\nu}] = [\mathbf{a}_{\mu\nu}]^T$$

$$\left. \begin{array}{l} [\mathbf{c}_{\mu\nu}] = [\mathbf{d}_{\mu\nu}]^{-1} \\ [\mathbf{d}_{\mu\nu}] = [\mathbf{a}_{\mu\nu}]^T \end{array} \right\} \Rightarrow [\mathbf{c}_{\mu\nu}] = ([\mathbf{a}_{\mu\nu}]^T)^{-1} \quad [\mathbf{c}_{\mu\nu}] = ([\mathbf{a}_{\mu\nu}]^T)^{-1}$$

$$\left. \begin{array}{l} [\mathbf{b}_{\mu\nu}] = [\mathbf{a}_{\mu\nu}]^{-1} \\ [\mathbf{a}_{\mu\nu}] = ([\mathbf{c}_{\mu\nu}]^T)^{-1} \\ \left(([\mathbf{c}_{\mu\nu}]^T)^{-1} \right)^{-1} = [\mathbf{c}_{\mu\nu}]^T \end{array} \right\} \Rightarrow [\mathbf{b}_{\mu\nu}] = [\mathbf{c}_{\mu\nu}]^T \quad [\mathbf{b}_{\mu\nu}] = [\mathbf{c}_{\mu\nu}]^T$$



Przedstawiony z lewej strony graf obrazuje transformacje między czterema bazami.

$$\begin{aligned} \{e_\alpha\} &= \{e_1, e_2, e_3, e_4\} \\ \{e'_\alpha\} &= \{e'_1, e'_2, e'_3, e'_4\} \\ \{e^\alpha\} &= \{e^1, e^2, e^3, e^4\} \\ \{e'^\alpha\} &= \{e'^1, e'^2, e'^3, e'^4\} \end{aligned}$$

$$\left. \begin{aligned} e'^\mu &= r_{\mu\nu} e'^\nu \\ e'^\mu &= c_{\mu\alpha} e^\alpha \\ e^\alpha &= g^{\alpha\beta} e_\beta \\ e_\beta &= b_{\beta\nu} e'^\nu \\ [b_{\beta\nu}] &= [c_{\beta\nu}]^T \end{aligned} \right\} \Rightarrow e'^\mu = c_{\mu\alpha} g^{\alpha\beta} b_{\beta\nu} e'^\nu \Rightarrow r_{\mu\nu} = c_{\mu\alpha} g^{\alpha\beta} b_{\beta\nu} = c_{\mu\alpha} g^{\alpha\beta} c_{\beta\nu}^T$$

$$\left. \begin{aligned} e'_\mu &= s_{\mu\nu} e'^\nu \\ e'_\mu &= a_{\mu\alpha} e_\alpha \\ e_\alpha &= g_{\alpha\beta} e^\beta \\ e^\beta &= d_{\beta\nu} e'^\nu \\ [d_{\mu\nu}] &= [a_{\mu\nu}]^T \end{aligned} \right\} \Rightarrow e'_\mu = a_{\mu\alpha} g_{\alpha\beta} d_{\beta\nu} e'^\nu \Rightarrow s_{\mu\nu} = a_{\mu\alpha} g_{\alpha\beta} d_{\beta\nu} = a_{\mu\alpha} g_{\alpha\beta} a_{\beta\nu}^T$$

$$\left. \begin{aligned} e'^\mu &= p_{\mu\nu} e^\nu \\ e'^\mu &= c_{\mu\alpha} e^\alpha \\ e^\alpha &= g^{\alpha\nu} e_\nu \end{aligned} \right\} \Rightarrow e'^\mu = c_{\mu\alpha} g^{\alpha\nu} e_\nu \Rightarrow p_{\mu\nu} = c_{\mu\alpha} g^{\alpha\nu}$$

$$\left. \begin{aligned} e_\mu &= q_{\mu\nu} e'^\nu \\ e_\mu &= g_{\mu\alpha} e^\alpha \\ e^\alpha &= d_{\alpha\nu} e'^\nu \end{aligned} \right\} \Rightarrow e_\mu = g_{\mu\alpha} d_{\alpha\nu} e'^\nu \Rightarrow q_{\mu\nu} = g_{\mu\alpha} d_{\alpha\nu}$$

$$\left. \begin{aligned} e'_\mu &= m_{\mu\nu} e^\nu \\ e'_\mu &= a_{\mu\alpha} e_\alpha \\ e_\alpha &= g_{\alpha\nu} e'^\nu \end{aligned} \right\} \Rightarrow e'_\mu = a_{\mu\alpha} g_{\alpha\nu} e'^\nu \Rightarrow m_{\mu\nu} = a_{\mu\alpha} g_{\alpha\nu}$$

$$\left. \begin{aligned} e^\mu &= n_{\mu\nu} e'^\nu \\ e^\mu &= g^{\mu\alpha} e_\alpha \\ e_\alpha &= b_{\alpha\nu} e'^\nu \end{aligned} \right\} \Rightarrow e^\mu = g^{\mu\alpha} b_{\alpha\nu} e'^\nu \Rightarrow n_{\mu\nu} = g^{\mu\alpha} b_{\alpha\nu}$$

• **Współrzędne kontrawariantne i kowariantne**

Współrzędne kontrawariantne wektora \mathbf{A} względem bazy $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$ dane są przez $\mathbf{A} = (A^1, A^2, A^3, A^4) = A^1 \mathbf{e}_1 + A^2 \mathbf{e}_2 + A^3 \mathbf{e}_3 + A^4 \mathbf{e}_4 = A^\mu \mathbf{e}_\mu$.

Współrzędne kontrawariantne wektora \mathbf{A} są równoległymi rzutami tego wektora na odpowiednie osie układu współrzędnych $\{x^1, x^2, x^3, x^4\}$.

$$\left. \begin{array}{l} \mathbf{A} = A^\nu \mathbf{e}_\nu \\ \mathbf{e}_\nu \cdot \mathbf{e}^\mu = \delta_\nu^\mu \end{array} \right\} \Rightarrow \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}^\mu = A^\nu \mathbf{e}_\nu \cdot \mathbf{e}^\mu = A^\nu \delta_\nu^\mu = A^\mu \Rightarrow \boxed{A^\mu = \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}^\mu}$$

Współrzędne kontrawariantne wektora \mathbf{A} są prostokątnymi rzutami tego wektora na odpowiednie osie dualnego układu współrzędnych $\{x_1, x_2, x_3, x_4\}$.

$$\left. \begin{array}{l} \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}^\nu = A^\nu \\ \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}'^\mu = A'^\mu \\ \mathbf{e}'^\mu = c_{\mu\nu} \mathbf{e}^\nu \end{array} \right\} \Rightarrow \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}'^\mu = \mathbf{A} \cdot c_{\mu\nu} \mathbf{e}^\nu = c_{\mu\nu} (\mathbf{A} \cdot \mathbf{e}^\nu) = c_{\mu\nu} A^\nu \Rightarrow \boxed{A'^\mu = c_{\mu\nu} A^\nu}$$

Współrzędne kontrawariantne (A^1, A^2, A^3, A^4) wektora \mathbf{A} względem bazy $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$ przekształcają się według takich samych wzorów jak wektory bazy dualnej $\{\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3, \mathbf{e}^4\}$.

Współrzędne kontrawariantne (x^1, x^2, x^3, x^4) punktu P są współrzędnymi kontrawariantnymi promienia wodzącego \mathbf{R} , którego koniec wyznacza punkt P .

$$\mathbf{R} = (x^1, x^2, x^3, x^4) = x^1 \mathbf{e}_1 + x^2 \mathbf{e}_2 + x^3 \mathbf{e}_3 + x^4 \mathbf{e}_4 = x^\mu \mathbf{e}_\mu$$

Współrzędne kowariantne wektora \mathbf{A} względem dualnej bazy $\{\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3, \mathbf{e}^4\}$ dane są przez $\mathbf{A} = (A_1, A_2, A_3, A_4) = A_1 \mathbf{e}^1 + A_2 \mathbf{e}^2 + A_3 \mathbf{e}^3 + A_4 \mathbf{e}^4 = A_\mu \mathbf{e}^\mu$.

Współrzędne kowariantne wektora \mathbf{A} są równoległymi rzutami tego wektora na odpowiednie osie dualnego układu współrzędnych $\{x_1, x_2, x_3, x_4\}$.

$$\left. \begin{array}{l} \mathbf{A} = A_\nu \mathbf{e}^\nu \\ \mathbf{e}^\nu \cdot \mathbf{e}_\mu = \delta_\mu^\nu \end{array} \right\} \Rightarrow \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_\mu = A_\nu \mathbf{e}^\nu \cdot \mathbf{e}_\mu = A_\nu \delta_\mu^\nu = A_\mu \Rightarrow \boxed{A_\mu = \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_\mu}$$

Współrzędne kowariantne wektora \mathbf{A} są prostokątnymi rzutami tego wektora na odpowiednie osie układu współrzędnych $\{x^1, x^2, x^3, x^4\}$.

$$\left. \begin{array}{l} \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_\nu = A_\nu \\ \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}'_\mu = A'_\mu \\ \mathbf{e}'_\mu = a_{\mu\nu} \mathbf{e}_\nu \end{array} \right\} \Rightarrow \mathbf{A} \cdot \mathbf{e}'_\mu = \mathbf{A} \cdot a_{\mu\nu} \mathbf{e}_\nu = a_{\mu\nu} (\mathbf{A} \cdot \mathbf{e}_\nu) = a_{\mu\nu} A_\nu \Rightarrow \boxed{A'_\mu = a_{\mu\nu} A_\nu}$$

Współrzędne kowariantne (A_1, A_2, A_3, A_4) wektora \mathbf{A} względem bazy dualnej $\{\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3, \mathbf{e}^4\}$ przekształcają się według takich samych wzorów jak wektory bazy $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$.

Współrzędne kowariantne (x_1, x_2, x_3, x_4) punktu P są współrzędnymi kowariantnymi promienia wodzącego \mathbf{R} , którego koniec wyznacza punkt P .

$$\mathbf{R} = (x_1, x_2, x_3, x_4) = x_1 \mathbf{e}^1 + x_2 \mathbf{e}^2 + x_3 \mathbf{e}^3 + x_4 \mathbf{e}^4 = x_\nu \mathbf{e}^\nu$$

Dla ortonormalnej bazy $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$, $\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = \delta_{\mu\nu} = \delta_\nu^\mu$, tzn. w przypadku gdy wektory bazowe są wzajemnie prostopadłe oraz mają jednostkowe długości

$$\left. \begin{array}{l} \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = \delta_{\mu\nu} = \delta_\nu^\mu \\ A_\mu = A^\nu \mathbf{e}_\nu \cdot \mathbf{e}_\mu \end{array} \right\} \Rightarrow A_\mu = A^\nu \delta_\nu^\mu = A^\mu,$$

nie ma różnicy między współrzędnymi kontrawariantnymi i kowariantnymi wektora \mathbf{A} .

• **Iloczyn skalarny dwóch wektorów**

W dowolnym układzie współrzędnych iloczyn skalarny dwóch wektorów \mathbf{A} i \mathbf{B} definiowany jest jako

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} \stackrel{\text{df}}{=} |\mathbf{A}| |\mathbf{B}| \cos(\mathbf{A}, \mathbf{B})$$

$$\begin{aligned} \mathbf{A} &= A^\mu \mathbf{e}_\mu = A_\mu \mathbf{e}^\mu \\ \mathbf{B} &= B^\nu \mathbf{e}_\nu = B_\nu \mathbf{e}^\nu \\ g_{\mu\nu} &= \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu \\ g^{\mu\nu} &= \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{A} \cdot \mathbf{B} &= (A^\mu \mathbf{e}_\mu) \cdot (B^\nu \mathbf{e}_\nu) = (\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu) A^\mu B^\nu = g_{\mu\nu} A^\mu B^\nu \\ \mathbf{A} \cdot \mathbf{B} &= (A_\mu \mathbf{e}^\mu) \cdot (B_\nu \mathbf{e}^\nu) = (\mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu) A_\mu B_\nu = g^{\mu\nu} A_\mu B_\nu \end{aligned}$$

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = g_{\mu\nu} A^\mu B^\nu = g^{\mu\nu} A_\mu B_\nu$$

W ortogonalnym układzie współrzędnych:

$$g_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} g_{11} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & g_{22} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & g_{33} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & g_{44} \end{bmatrix}, \quad g^{\mu\nu} = \begin{bmatrix} g^{11} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & g^{22} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & g^{33} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & g^{44} \end{bmatrix}, \quad g^{\alpha\alpha} = \frac{1}{g_{\alpha\alpha}},$$

$$\begin{aligned} \mathbf{A} \cdot \mathbf{B} &= g_{11} A^1 B^1 + g_{22} A^2 B^2 + g_{33} A^3 B^3 + g_{44} A^4 B^4 = \\ &= g^{11} A_1 B_1 + g^{22} A_2 B_2 + g^{33} A_3 B_3 + g^{44} A_4 B_4 \end{aligned}$$

W orthonormalnym układzie współrzędnych: $g_{\mu\nu} = g^{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu}$,

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = A^1 B^1 + A^2 B^2 + A^3 B^3 + A^4 B^4 = A_1 B_1 + A_2 B_2 + A_3 B_3 + A_4 B_4$$

• **Długość wektora**

W dowolnym układzie współrzędnych długości wektorów kontrawariantnego i kowariantnego dane są odpowiednio wzorami

$$\begin{aligned} |\mathbf{A}| &\stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}} = \sqrt{A^\mu \mathbf{e}_\mu \cdot A^\nu \mathbf{e}_\nu} = \sqrt{\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu A^\mu A^\nu} = \sqrt{g_{\mu\nu} A^\mu A^\nu}, \\ |\mathbf{A}| &\stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}} = \sqrt{A_\mu \mathbf{e}^\mu \cdot A_\nu \mathbf{e}^\nu} = \sqrt{\mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu A_\mu A_\nu} = \sqrt{g^{\mu\nu} A_\mu A_\nu}, \end{aligned}$$

$$|\mathbf{A}| = \sqrt{\mathbf{A} \cdot \mathbf{A}} = \sqrt{g_{\mu\nu} A^\mu A^\nu} = \sqrt{g^{\mu\nu} A_\mu A_\nu}$$

W ortogonalnym układzie współrzędnych

$$\begin{aligned} |\mathbf{A}| &= \sqrt{g_{11} (A^1)^2 + g_{22} (A^2)^2 + g_{33} (A^3)^2 + g_{44} (A^4)^2} = \\ &= \sqrt{g^{11} (A_1)^2 + g^{22} (A_2)^2 + g^{33} (A_3)^2 + g^{44} (A_4)^2} \end{aligned}$$

W orthonormalnym układzie współrzędnych

$$|\mathbf{A}| = \sqrt{(A^1)^2 + (A^2)^2 + (A^3)^2 + (A^4)^2} = \sqrt{(A_1)^2 + (A_2)^2 + (A_3)^2 + (A_4)^2}$$

• Iloczyn skalarny jako niezmiennik dowolnej transformacji liniowej

$$\begin{aligned}
 \mathbf{A}' &= \sum_{\mu=1} A'_{\mu} \mathbf{e}'^{\mu} \\
 \mathbf{B}' &= \sum_{\nu=1} B'_{\nu} \mathbf{e}'^{\nu} \\
 A'_{\mu} &= \sum_{\alpha=1} \frac{\partial X'_{\mu}}{\partial X_{\alpha}} A_{\alpha} \\
 B'_{\nu} &= \sum_{\beta=1} \frac{\partial X'_{\nu}}{\partial X_{\beta}} B_{\beta} \\
 \mathbf{e}'^{\mu} &= \sum_{\kappa=1} \frac{\partial X_{\kappa}}{\partial X'_{\mu}} \mathbf{e}^{\kappa} \\
 \mathbf{e}'^{\nu} &= \sum_{\lambda=1} \frac{\partial X_{\lambda}}{\partial X'_{\nu}} \mathbf{e}^{\lambda} \\
 \sum_{\mu=1} \frac{\partial X'_{\mu}}{\partial X_{\alpha}} \frac{\partial X_{\kappa}}{\partial X'_{\mu}} &= \delta_{\alpha}^{\kappa} \\
 \sum_{\nu=1} \frac{\partial X'_{\nu}}{\partial X_{\beta}} \frac{\partial X_{\lambda}}{\partial X'_{\nu}} &= \delta_{\beta}^{\lambda} \\
 \mathbf{e}^{\kappa} \cdot \mathbf{e}^{\lambda} &= g^{\kappa\lambda} \\
 \sum_{\kappa=1} \sum_{\lambda=1} \delta_{\alpha}^{\kappa} \delta_{\beta}^{\lambda} g^{\kappa\lambda} &= g^{\alpha\beta} \\
 \sum_{\alpha=1} \sum_{\beta=1} A_{\alpha} B_{\beta} g^{\alpha\beta} &= \mathbf{A} \cdot \mathbf{B}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \mathbf{A}' \cdot \mathbf{B}' &= \left(\sum_{\mu=1} A'_{\mu} \mathbf{e}'^{\mu} \right) \cdot \left(\sum_{\nu=1} B'_{\nu} \mathbf{e}'^{\nu} \right) = \\
 &= \sum_{\mu=1} \sum_{\nu=1} A'_{\mu} B'_{\nu} (\mathbf{e}'^{\mu} \cdot \mathbf{e}'^{\nu}) = \\
 &= \sum_{\mu=1} \sum_{\nu=1} \sum_{\kappa=1} \sum_{\lambda=1} \sum_{\alpha=1} \sum_{\beta=1} A_{\alpha} B_{\beta} \frac{\partial X'_{\mu}}{\partial X_{\alpha}} \frac{\partial X_{\kappa}}{\partial X'_{\mu}} \frac{\partial X'_{\nu}}{\partial X_{\beta}} \frac{\partial X_{\lambda}}{\partial X'_{\nu}} (\mathbf{e}^{\kappa} \cdot \mathbf{e}^{\lambda}) = \\
 &= \sum_{\kappa=1} \sum_{\lambda=1} \sum_{\alpha=1} \sum_{\beta=1} A_{\alpha} B_{\beta} \delta_{\alpha}^{\kappa} \delta_{\beta}^{\lambda} g^{\kappa\lambda} = \\
 &= \sum_{\alpha=1} \sum_{\beta=1} A_{\alpha} B_{\beta} g^{\alpha\beta} = \\
 &= \mathbf{A} \cdot \mathbf{B}
 \end{aligned}$$

$$\mathbf{A}' \cdot \mathbf{B}' = \mathbf{A} \cdot \mathbf{B}$$

TWIERDZENIE

Iloczyn skalarny dwóch wektorów kowariantnych jest niezmiennikiem dowolnej transformacji liniowej.

Analogicznie udowadnia się twierdzenie, że iloczyn skalarny dwóch wektorów kontrawariantnych jest również niezmiennikiem dowolnej transformacji liniowej.

$$\begin{aligned}
 \mathbf{A}' &= \sum_{\mu=1} A'^{\mu} \mathbf{e}'_{\mu} \\
 \mathbf{B}' &= \sum_{\nu=1} B'^{\nu} \mathbf{e}'_{\nu} \\
 A'^{\mu} &= \sum_{\alpha=1} \frac{\partial X'^{\mu}}{\partial X^{\alpha}} A^{\alpha} \\
 B'^{\nu} &= \sum_{\beta=1} \frac{\partial X'^{\nu}}{\partial X^{\beta}} B^{\beta} \\
 \mathbf{e}'_{\mu} &= \sum_{\kappa=1} \frac{\partial X^{\kappa}}{\partial X'^{\mu}} \mathbf{e}_{\kappa} \\
 \mathbf{e}'_{\nu} &= \sum_{\lambda=1} \frac{\partial X^{\lambda}}{\partial X'^{\nu}} \mathbf{e}_{\lambda} \\
 \sum_{\alpha=1} \sum_{\beta=1} A^{\alpha} B^{\beta} g_{\alpha\beta} &= \mathbf{A} \cdot \mathbf{B}
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 \mathbf{A}' \cdot \mathbf{B}' &= \left(\sum_{\mu=1} A'^{\mu} \mathbf{e}'_{\mu} \right) \cdot \left(\sum_{\nu=1} B'^{\nu} \mathbf{e}'_{\nu} \right) = \sum_{\mu=1} \sum_{\nu=1} A'^{\mu} B'^{\nu} (\mathbf{e}'_{\mu} \cdot \mathbf{e}'_{\nu}) = \\
 &= \sum_{\mu=1} \sum_{\nu=1} \sum_{\kappa=1} \sum_{\lambda=1} \sum_{\alpha=1} \sum_{\beta=1} A^{\alpha} B^{\beta} \frac{\partial X'^{\mu}}{\partial X^{\alpha}} \frac{\partial X^{\kappa}}{\partial X'^{\mu}} \frac{\partial X'^{\nu}}{\partial X^{\beta}} \frac{\partial X^{\lambda}}{\partial X'^{\nu}} (\mathbf{e}_{\kappa} \cdot \mathbf{e}_{\lambda}) = \\
 &\quad \sum_{\mu=1} \frac{\partial X'^{\mu}}{\partial X^{\alpha}} \frac{\partial X^{\kappa}}{\partial X'^{\mu}} = \delta_{\alpha}^{\kappa}, \quad \sum_{\nu=1} \frac{\partial X'^{\nu}}{\partial X^{\beta}} \frac{\partial X^{\lambda}}{\partial X'^{\nu}} = \delta_{\beta}^{\lambda}, \quad \mathbf{e}_{\kappa} \cdot \mathbf{e}_{\lambda} = g_{\kappa\lambda} \\
 &= \sum_{\kappa=1} \sum_{\lambda=1} \sum_{\alpha=1} \sum_{\beta=1} A^{\alpha} B^{\beta} \delta_{\alpha}^{\kappa} \delta_{\beta}^{\lambda} g_{\kappa\lambda} = \\
 &\quad \sum_{\kappa=1} \sum_{\lambda=1} \delta_{\alpha}^{\kappa} \delta_{\beta}^{\lambda} g_{\kappa\lambda} = g_{\alpha\beta} \\
 &= \sum_{\alpha=1} \sum_{\beta=1} A^{\alpha} B^{\beta} g_{\alpha\beta} = \mathbf{A} \cdot \mathbf{B}
 \end{aligned}$$

$$\mathbf{A}' \cdot \mathbf{B}' = \mathbf{A} \cdot \mathbf{B}$$

5 TENSORY

- **Wektory kontrawariantne i kowariantne jako tensory pierwszego rzędu**

Czterowymiarowym **wektorem kontrawariantnym** (przeciwnienniczym) lub wektorem o współrzędnych kontrawariantnych nazywamy zbiór czterech wielkości (A^1, A^2, A^3, A^4) , zwanych jego współrzędnymi względem bazy $\{e_1, e_2, e_3, e_4\}$, które przy zmianie układu współrzędnych

$$x'^{\mu} = f^{\mu}(x^1, x^2, x^3, x^4), \quad dx'^{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x'^{\mu}}{\partial x^v} dx^v, \quad e'_{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x^v}{\partial x'^{\mu}} e_v, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

i towarzyszącej im zmianie dualnego układu współrzędnych

$$x'_{\mu} = f_{\mu}(x_1, x_2, x_3, x_4), \quad dx'_{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x'_{\mu}}{\partial x_v} dx_v, \quad e'^{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x_v}{\partial x'_{\mu}} e^v, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

transformują się według wzorów

$$A'^{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x'^{\mu}}{\partial x^v} A^v, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4),$$

czyli tak jak różniczki współrzędnych kontrawariantnych lub

$$A'^{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x_v}{\partial x'_{\mu}} A^v, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4).$$

Czterowymiarowym **wektorem kowariantnym** (współmienniczym) lub wektorem o współrzędnych kowariantnych nazywamy zbiór czterech wielkości (A_1, A_2, A_3, A_4) , zwanych jego współrzędnymi względem dualnej bazy $\{e^1, e^2, e^3, e^4\}$, które przy zmianie układu współrzędnych

$$x'^{\mu} = f^{\mu}(x^1, x^2, x^3, x^4), \quad dx'^{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x'^{\mu}}{\partial x^v} dx^v, \quad e'_{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x^v}{\partial x'^{\mu}} e_v, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

i towarzyszącej im zmianie dualnego układu współrzędnych

$$x'_{\mu} = f_{\mu}(x_1, x_2, x_3, x_4), \quad dx'_{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x'_{\mu}}{\partial x_v} dx_v, \quad e'^{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x_v}{\partial x'_{\mu}} e^v, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

transformują się według wzorów

$$A'_{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x^v}{\partial x'_{\mu}} A_v, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

lub

$$A'_{\mu} = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x'_{\mu}}{\partial x_v} A_v, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4),$$

czyli tak jak różniczki współrzędnych kowariantnych.

UWAGA

Wektory o współrzędnych kontrawariantnych nazywane są wektorami kontrawariantnymi, a wektory o współrzędnych kowariantnych wektorami kowariantnymi. Należy podkreślić, że wektor kontrawariantny i kowariantny jest jednym i tym samym obiektem niezależnie od układu współrzędnych.

$$\mathbf{A} = (A^1, A^2, A^3, A^4) = (A_1, A_2, A_3, A_4) = (A'^1, A'^2, A'^3, A'^4) = (A'_1, A'_2, A'_3, A'_4) = \mathbf{A}'$$

• **Tensory kontrawariantne, kowariantne i mieszane drugiego rzędu**

Czterowymiarowym **tensorem kontrawariantnym** (przeciwzmiennicznym) drugiego rzędu nazywamy zbiór 16 wielkości, zwanych jego składowymi (współzrędnymi) względem bazy $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$, zestawianych w postaci macierzy

$$T^{\mu\nu} = \begin{bmatrix} T^{11} & T^{12} & T^{13} & T^{14} \\ T^{21} & T^{22} & T^{23} & T^{24} \\ T^{31} & T^{32} & T^{33} & T^{34} \\ T^{41} & T^{42} & T^{43} & T^{44} \end{bmatrix},$$

które przy zmianie układu współrzędnych

$$x'^{\mu} = f^{\mu}(x^1, x^2, x^3, x^4), \quad dx'^{\mu} = \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x'^{\mu}}{\partial x^{\nu}} dx^{\nu}, \quad \mathbf{e}'_{\mu} = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x^{\alpha}}{\partial x'^{\mu}} \mathbf{e}_{\alpha}, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

i towarzyszącej im zmianie dualnego układu współrzędnych

$$x'_{\mu} = f_{\mu}(x_1, x_2, x_3, x_4), \quad dx'_{\mu} = \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x'_{\mu}}{\partial x_{\nu}} dx_{\nu}, \quad \mathbf{e}'^{\mu} = \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x_{\nu}}{\partial x'_{\mu}} \mathbf{e}^{\nu}, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

transformują się według wzorów

$$T'^{\mu\nu} = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x'^{\mu}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial x'^{\nu}}{\partial x^{\beta}} T^{\alpha\beta}, \quad (\mu, \nu = 1, 2, 3, 4),$$

czyli tak jak iloczyny odpowiednich różniczek współrzędnych kontrawariantnych lub

$$T'^{\mu\nu} = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x_{\alpha}}{\partial x'_{\mu}} \frac{\partial x_{\beta}}{\partial x'_{\nu}} T^{\alpha\beta}, \quad (\mu, \nu = 1, 2, 3, 4).$$

Czterowymiarowym **tensorem kowariantnym** (współzmiennicznym) drugiego rzędu nazywamy zbiór 16 wielkości, zwanych jego składowymi (współzrędnymi) względem dualnej bazy $\{\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3, \mathbf{e}^4\}$, zestawianych w postaci macierzy

$$T_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} T_{11} & T_{12} & T_{13} & T_{14} \\ T_{21} & T_{22} & T_{23} & T_{24} \\ T_{31} & T_{32} & T_{33} & T_{34} \\ T_{41} & T_{42} & T_{43} & T_{44} \end{bmatrix},$$

które przy zmianie układu współrzędnych

$$x'^{\mu} = f^{\mu}(x^1, x^2, x^3, x^4), \quad dx'^{\mu} = \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x'^{\mu}}{\partial x^{\nu}} dx^{\nu}, \quad \mathbf{e}'_{\mu} = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x^{\alpha}}{\partial x'^{\mu}} \mathbf{e}_{\alpha}, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

i towarzyszącej im zmianie dualnego układu współrzędnych

$$x'_{\mu} = f_{\mu}(x_1, x_2, x_3, x_4), \quad dx'_{\mu} = \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x'_{\mu}}{\partial x_{\nu}} dx_{\nu}, \quad \mathbf{e}'^{\mu} = \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x_{\nu}}{\partial x'_{\mu}} \mathbf{e}^{\nu}, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

transformują się według wzorów

$$T'_{\mu\nu} = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x^{\alpha}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\nu}} T_{\alpha\beta}, \quad (\mu, \nu = 1, 2, 3, 4) \text{ lub}$$

$$T'_{\mu\nu} = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x'_{\mu}}{\partial x_{\alpha}} \frac{\partial x'_{\nu}}{\partial x_{\beta}} T_{\alpha\beta}, \quad (\mu, \nu = 1, 2, 3, 4),$$

czyli tak jak iloczyny odpowiednich różniczek współrzędnych kowariantnych.

Czterowymiarowym **tensorem mieszanym** drugiego rzędu nazywamy zbiór 16 wielkości, zwanych jego składowymi (współzrędnymi) względem bazy $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$, zestawianych w postaci macierzy

$$T_v^\mu = \begin{bmatrix} T_1^1 & T_2^1 & T_3^1 & T_4^1 \\ T_1^2 & T_2^2 & T_3^2 & T_4^2 \\ T_1^3 & T_2^3 & T_3^3 & T_4^3 \\ T_1^4 & T_2^4 & T_3^4 & T_4^4 \end{bmatrix},$$

które przy zmianie układu współrzędnych

$$x'^\mu = f^\mu(x^1, x^2, x^3, x^4), \quad dx'^\mu = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^v} dx^v, \quad \mathbf{e}'_\mu = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \mathbf{e}_\alpha, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

i towarzyszącej im zmianie dualnego układu współrzędnych

$$x'_\mu = f_\mu(x_1, x_2, x_3, x_4), \quad dx'_\mu = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x'_\mu}{\partial x_v} dx_v, \quad \mathbf{e}'^\mu = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x_\alpha}{\partial x'_\mu} \mathbf{e}^\alpha, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

transformują się według wzorów

$$T_v'^\mu = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\beta}{\partial x'^v} T_\beta^\alpha, \quad (\mu, v = 1, 2, 3, 4) \text{ lub}$$

$$T_v'^\mu = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x'_\beta}{\partial x_\beta} T_\beta^\alpha, \quad (\mu, v = 1, 2, 3, 4) \text{ lub}$$

$$T_v'^\mu = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x_\alpha}{\partial x'_\mu} \frac{\partial x^\beta}{\partial x'^v} T_\beta^\alpha, \quad (\mu, v = 1, 2, 3, 4) \text{ lub}$$

$$T_v'^\mu = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x_\alpha}{\partial x'_\mu} \frac{\partial x'_\beta}{\partial x_\beta} T_\beta^\alpha, \quad (\mu, v = 1, 2, 3, 4).$$

Tensory drugiego rzędu kowariantne i kontrawariantne nazywamy symetrycznymi, jeżeli odpowiednio $A_{\mu\nu} = A_{\nu\mu}$ i $A^{\mu\nu} = A^{\nu\mu}$ oraz antysymetrycznymi (skośnosymetrycznymi), jeżeli odpowiednio $A_{\mu\nu} = -A_{\nu\mu}$ i $A^{\mu\nu} = -A^{\nu\mu}$. Wszystkie składowe diagonalne tensora antysymetrycznego są równe zeru.

Czterowymiarowym **tensorem g-krotnie kontrawariantnym i d-krotnie kowariantnym** $T_{v_1 v_2 \dots v_d}^{\mu_1 \mu_2 \dots \mu_g}$ nazywamy zbiór 4^{g+d} wielkości, zwanych jego składowymi (współzrędnymi) względem bazy $\{\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$, które przy zmianie układu współrzędnych

$$x'^\mu = f^\mu(x^1, x^2, x^3, x^4), \quad dx'^\mu = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^v} dx^v, \quad \mathbf{e}'_\mu = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \mathbf{e}_\alpha, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

i towarzyszącej im zmianie dualnego układu współrzędnych

$$x'_\mu = f_\mu(x_1, x_2, x_3, x_4), \quad dx'_\mu = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x'_\mu}{\partial x_v} dx_v, \quad \mathbf{e}'^\mu = \sum_{v=1}^4 \frac{\partial x_\alpha}{\partial x'_\mu} \mathbf{e}^\alpha, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

transformują się według wzorów

$$T_{v_1 v_2 \dots v_d}^{\mu_1 \mu_2 \dots \mu_g} = \sum_{\alpha_1=1}^4 \dots \sum_{\alpha_g=1}^4 \frac{\partial x^{\mu_1}}{\partial x^{\alpha_1}} \dots \frac{\partial x^{\mu_g}}{\partial x^{\alpha_g}} \sum_{\beta_1=1}^4 \dots \sum_{\beta_d=1}^4 \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{v_1}} \dots \frac{\partial x^{\beta_d}}{\partial x'^{v_d}} T_{\beta_1 \beta_2 \dots \beta_d}^{\alpha_1 \alpha_2 \dots \alpha_g} \text{ lub}$$

$$T_{v_1 v_2 v_3 \dots v_d}^{\mu_1 \mu_2 \mu_3 \dots \mu_g} = \sum_{\alpha_1=1}^4 \dots \sum_{\alpha_g=1}^4 \frac{\partial x_{\alpha_1}}{\partial x'_{\mu_1}} \dots \frac{\partial x_{\alpha_g}}{\partial x'_{\mu_g}} \sum_{\beta_1=1}^4 \dots \sum_{\beta_d=1}^4 \frac{\partial x'_{v_1}}{\partial x_{\beta_1}} \dots \frac{\partial x'_{v_d}}{\partial x_{\beta_d}} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3 \dots \beta_d}^{\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3 \dots \alpha_g}.$$

Liczbę $(d + g)$ nazywamy rzędem tensora.

• **Delta Kroneckera jako tensor**

Delta Kroneckera bywa zapisywana jako

$$\delta_v^\mu = \delta_\mu^v = \delta_{\mu\nu} = \delta^{\mu\nu} = \begin{cases} 1 \Leftrightarrow \mu = \nu \\ 0 \Leftrightarrow \mu \neq \nu \end{cases} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}.$$

TWIERDZENIE

Delta Kroneckera jest tensorem mieszanym drugiego rzędu względem dowolnych transformacji.

DOWÓD

$$\left. \begin{aligned} dx'^\mu &= \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} dx^\alpha \\ dx^\alpha &= \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} dx'^\nu \\ \left[\frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \right] \left[\frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} \right] &= [\delta_v'^\mu] \\ \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} &= \delta_v'^\mu \end{aligned} \right\} \delta_v'^\mu = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\beta}{\partial x'^\nu} \delta_\alpha^\beta = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} \delta_\alpha^\alpha = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} = \delta_v'^\mu$$

TWIERDZENIE

Delta Kroneckera jest tensorem drugiego rzędu równocześnie dwukrotnie kontrawariantnym, dwukrotnie kowariantnym lub mieszanym tylko względem transformacji ortogonalnych,

$$\begin{aligned} \delta'^{\mu\nu} &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x'^\nu}{\partial x^\beta} \delta^{\alpha\beta} = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x'^\nu}{\partial x^\alpha} \delta^{\alpha\alpha} = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x'^\nu}{\partial x^\alpha} = \delta'^{\mu\nu}, \\ \delta'_{\mu\nu} &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x^\beta}{\partial x'^\nu} \delta_{\alpha\beta} = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} \delta_{\alpha\alpha} = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} = \delta'_{\mu\nu}, \\ \delta_v'^\mu &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\beta}{\partial x'^\nu} \delta_\alpha^\beta = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} \delta_\alpha^\alpha = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} = \delta_v'^\mu, \\ \delta_\mu'^\nu &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x'^\nu}{\partial x^\beta} \delta_\alpha^\beta = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x'^\nu}{\partial x^\alpha} \delta_\alpha^\alpha = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x'^\nu}{\partial x^\alpha} = \delta_\mu'^\nu, \end{aligned}$$

gdź tylko wtedy odpowiednio

$$\sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x'^\nu}{\partial x^\alpha} = \delta'^{\mu\nu}, \quad \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} = \delta'_{\mu\nu}, \quad \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} = \delta_v'^\mu, \quad \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x'^\nu}{\partial x^\alpha} = \delta_\mu'^\nu.$$

UWAGA

Wielu autorów udowadniając, że delta Kroneckera jest tensorem mieszanym drugiego rzędu względem dowolnych transformacji popełnia prosty błąd rachunkowy:

$$\delta_v'^\mu = \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\beta}{\partial x'^\nu} \delta_\alpha^\beta = \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} \delta_\alpha^\alpha = \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\nu} = \delta_v'^\mu.$$

Tymczasem poprawne rachunki wyglądają jak następuje

$$\delta_v'^\mu = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\beta}{\partial x'^\nu} \delta_\alpha^\beta = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} \delta_\alpha^\alpha = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^\alpha} \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\nu} = \delta_v'^\mu.$$

6 TENSOR METRYCZNY

- **Kowariantny tensor metryczny**

Niech będzie dany układ współrzędnych z bazą $\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4$. Symetryczny tensor drugiego rzędu

$$\mathbf{g}_{\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = |\mathbf{e}_\mu| |\mathbf{e}_\nu| \cos \angle(\mathbf{e}_\mu, \mathbf{e}_\nu),$$

$$\mathbf{g}_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} \mathfrak{g}_{11} & \mathfrak{g}_{12} & \mathfrak{g}_{13} & \mathfrak{g}_{14} \\ \mathfrak{g}_{21} & \mathfrak{g}_{22} & \mathfrak{g}_{23} & \mathfrak{g}_{24} \\ \mathfrak{g}_{31} & \mathfrak{g}_{32} & \mathfrak{g}_{33} & \mathfrak{g}_{34} \\ \mathfrak{g}_{41} & \mathfrak{g}_{42} & \mathfrak{g}_{43} & \mathfrak{g}_{44} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{g}_{\mu\nu} = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = \mathbf{e}_\nu \cdot \mathbf{e}_\mu = \mathfrak{g}_{\nu\mu}$$

nazywamy **kowariantnym tensorem metrycznym**. Składowe tensora metrycznego $\mathbf{g}_{\mu\nu}$ są w ogólności dwukrotnie różniczkowalnymi funkcjami współrzędnych (x^1, x^2, x^3, x^4) .

- **Kontrawariantny tensor metryczny**

Niech będzie dany dualny układ współrzędnych z bazą $\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3, \mathbf{e}^4$. Symetryczny tensor kontrawariantny drugiego rzędu

$$\mathbf{g}^{\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = |\mathbf{e}^\mu| |\mathbf{e}^\nu| \cos \angle(\mathbf{e}^\mu, \mathbf{e}^\nu),$$

$$\mathbf{g}^{\mu\nu} = \begin{bmatrix} \mathfrak{g}^{11} & \mathfrak{g}^{12} & \mathfrak{g}^{13} & \mathfrak{g}^{14} \\ \mathfrak{g}^{21} & \mathfrak{g}^{22} & \mathfrak{g}^{23} & \mathfrak{g}^{24} \\ \mathfrak{g}^{31} & \mathfrak{g}^{32} & \mathfrak{g}^{33} & \mathfrak{g}^{34} \\ \mathfrak{g}^{41} & \mathfrak{g}^{42} & \mathfrak{g}^{43} & \mathfrak{g}^{44} \end{bmatrix}, \quad \mathbf{g}^{\mu\nu} = \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = \mathbf{e}^\nu \cdot \mathbf{e}^\mu = \mathfrak{g}^{\nu\mu}$$

nazywamy **kontrawariantnym tensorem metrycznym**.

Pokażemy, że macierz $\mathbf{g}^{\mu\nu}$ jest macierzą odwrotną do macierzy $\mathbf{g}_{\mu\nu}$: $\sum_{\alpha=1}^4 \mathfrak{g}_{\mu\alpha} \mathfrak{g}^{\alpha\nu} = \delta_\mu^\nu$.

$$\left. \begin{array}{l} \mathfrak{g}_{\mu\alpha} = \mathfrak{g}_{\alpha\mu} = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\alpha \\ \mathfrak{g}^{\alpha\nu} = \mathfrak{g}^{\nu\alpha} = \mathbf{e}^\alpha \cdot \mathbf{e}^\nu \\ \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = \delta_\mu^\nu \end{array} \right\} \Rightarrow \mathfrak{g}_{\mu\alpha} \mathfrak{g}^{\alpha\nu} = (\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\alpha)(\mathbf{e}^\alpha \cdot \mathbf{e}^\nu) = (\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}^\nu)(\mathbf{e}_\alpha \cdot \mathbf{e}^\alpha) = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = \delta_\mu^\nu$$

Przypomnijmy jak wyznaczyć elementy macierzy $\mathbf{g}^{\mu\nu}$, znając elementy macierzy $\mathbf{g}_{\mu\nu}$.

$$\left. \begin{array}{l} \mathfrak{g}_{\mu\alpha} \mathfrak{g}^{\alpha\nu} = \delta_\mu^\nu \\ \mathfrak{g}_{\mu\alpha} \Delta^{\nu\alpha} = \mathfrak{g} \delta_\mu^\nu \end{array} \right\} \Rightarrow \mathfrak{g}^{\alpha\nu} = \mathfrak{g}^{\nu\alpha} = \frac{\Delta^{\nu\alpha}}{\mathfrak{g}}$$

\mathfrak{g} = wyznacznik macierzy utworzonej ze składowych kowariantnego tensora metrycznego

$$\mathfrak{g} = \det[\mathbf{g}_{\mu\nu}] = |\mathbf{g}_{\mu\nu}| = \begin{vmatrix} \mathfrak{g}_{11} & \mathfrak{g}_{12} & \mathfrak{g}_{13} & \mathfrak{g}_{14} \\ \mathfrak{g}_{21} & \mathfrak{g}_{22} & \mathfrak{g}_{23} & \mathfrak{g}_{24} \\ \mathfrak{g}_{31} & \mathfrak{g}_{32} & \mathfrak{g}_{33} & \mathfrak{g}_{34} \\ \mathfrak{g}_{41} & \mathfrak{g}_{42} & \mathfrak{g}_{43} & \mathfrak{g}_{44} \end{vmatrix} \neq 0$$

$\Delta^{\mu\nu}$ = dopełnienie algebraiczne elementu $\mathfrak{g}_{\mu\nu}$ wyznacznika \mathfrak{g}

• **Własności tensorów metrycznych**

Przypomnijmy wybrane ogólne własności wyznaczników.

TWIERDZENIE

$$g = \sum_{\nu=1}^4 g_{\mu\nu} \Delta^{\mu\nu} = \sum_{\mu=1}^4 g_{\mu\nu} \Delta^{\mu\nu}$$

TWIERDZENIE

$$\sum_{\nu=1}^4 g_{\alpha\nu} \Delta^{\beta\nu} = \sum_{\mu=1}^4 g_{\mu\alpha} \Delta^{\mu\beta} = g \delta_{\alpha}^{\beta}, \quad \delta_{\alpha}^{\beta} = \begin{cases} 1 \Leftrightarrow \alpha = \beta \\ 0 \Leftrightarrow \alpha \neq \beta \end{cases}$$

Przy ich pomocy udowodnimy kilka praktycznych własności tensorów metrycznych.

TWIERDZENIE

$$g_{\mu\alpha} g^{\alpha\nu} = g_{\mu\alpha} g^{\nu\alpha} = g_{\alpha\mu} g^{\alpha\nu} = g_{\alpha\mu} g^{\nu\alpha} = \delta_{\mu}^{\nu}$$

DOWÓD

$$\left. \begin{aligned} g^{\alpha\nu} = g^{\nu\alpha} = \frac{\Delta^{\nu\alpha}}{g} \\ \sum_{\alpha=1}^4 g_{\mu\alpha} \Delta^{\nu\alpha} = g \delta_{\mu}^{\nu} \end{aligned} \right\} \Rightarrow \sum_{\alpha=1}^4 g_{\mu\alpha} g^{\alpha\nu} = \frac{1}{g} \sum_{\alpha=1}^4 g_{\mu\alpha} \Delta^{\nu\alpha} = \frac{1}{g} g \delta_{\mu}^{\nu} = \delta_{\mu}^{\nu}$$

TWIERDZENIE

$$\sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 g_{\mu\nu} g^{\mu\nu} = 4$$

DOWÓD

$$\sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 g_{\mu\nu} g^{\mu\nu} = \frac{1}{g} \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 g_{\mu\nu} \Delta^{\mu\nu} = \frac{1}{g} \sum_{\mu=1}^4 g \delta_{\mu}^{\mu} = \sum_{\mu=1}^4 \delta_{\mu}^{\mu} = 4$$

TWIERDZENIE

$$\sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 g^{\mu\nu} g_{\mu\alpha} g_{\nu\beta} = g_{\alpha\beta}$$

DOWÓD

$$\sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 g^{\mu\nu} g_{\mu\alpha} g_{\nu\beta} = \frac{1}{g} \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 \Delta^{\mu\nu} g_{\mu\alpha} g_{\nu\beta} = \frac{1}{g} \left(\sum_{\mu=1}^4 g_{\mu\alpha} \Delta^{\mu\nu} \right) \sum_{\nu=1}^4 g_{\nu\beta} = \frac{1}{g} g \delta_{\alpha}^{\nu} \sum_{\nu=1}^4 g_{\nu\beta} = \sum_{\nu=1}^4 \delta_{\alpha}^{\nu} g_{\nu\beta} = g_{\alpha\beta}$$

Z rozwinięcia wyznacznika i definicji składowych kontrawariantnych tensora metrycznego otrzymamy wzór na pochodną z logarytmu wyznacznika tensora metrycznego.

$$\begin{aligned} g &= \sum_{\nu=1}^4 g_{\mu\nu} \Delta^{\mu\nu} \\ g^{\mu\nu} &= \frac{\Delta^{\mu\nu}}{g} \\ \frac{\partial \ln g}{\partial g} &= \frac{1}{g}, \quad g > 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial g}{\partial g_{\mu\nu}} &= \Delta^{\mu\nu} = g g^{\mu\nu} \\ \frac{\partial \ln g}{\partial x^{\alpha}} &= \frac{\partial \ln g}{\partial g} \frac{\partial g}{\partial g_{\mu\nu}} \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^{\alpha}} = g^{\mu\nu} \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^{\alpha}} \\ \frac{\partial \ln g}{\partial x^{\alpha}} &= \frac{2}{\sqrt{g}} \frac{\partial \sqrt{g}}{\partial x^{\alpha}} = \frac{1}{g} \frac{\partial g}{\partial x^{\alpha}} = g^{\mu\nu} \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^{\alpha}} \end{aligned}$$

• **Podstawowa forma metryczna (Kwadrat elementu liniowego)**

Rozpatrzmy czterowymiarową przestrzeń zdarzeń. Niech będzie dany układ współrzędnych $\{0, \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$. Czwarą współrzędną zdarzenia (x^1, x^2, x^3, x^4) , czyli $x^4 = ict$, jest liczbą urojona. Określmy kwadrat różniczki odległości między dwoma blisko położonymi punktami (x^1, x^2, x^3, x^4) i $(x^1 + dx^1, x^2 + dx^2, x^3 + dx^3, x^4 + dx^4)$ o promieniach wodzących $\tilde{\mathbf{R}}$ i $\tilde{\mathbf{R}} + d\tilde{\mathbf{R}}$ jako

$$\begin{aligned} (ds)^2 &= (d\tilde{\mathbf{R}})^2 = d\tilde{\mathbf{R}} \cdot d\tilde{\mathbf{R}} \\ &\downarrow \\ d\tilde{\mathbf{R}} &= \sum_{\mu=1}^4 dx^\mu \mathbf{e}_\mu \\ d\tilde{\mathbf{R}} &= \sum_{\nu=1}^4 dx^\nu \mathbf{e}_\nu \\ (ds)^2 &= \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 dx^\mu dx^\nu \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu \\ &\downarrow \\ \mathbf{g}_{\mu\nu} &\stackrel{df}{=} \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = |\mathbf{e}_\mu| |\mathbf{e}_\nu| \cos \angle(\mathbf{e}_\mu, \mathbf{e}_\nu) \end{aligned}$$

$$(ds)^2 = \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 \mathbf{g}_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$$

Pokażemy, że kwadrat różniczki odległości między dwoma blisko położonymi punktami, zwany też podstawową formą metryczną, różniczkową formą kwadratową lub kwadratem elementu liniowego, jest inwariantem: $(ds)^2 = (ds')^2$.

$$\begin{aligned} (ds)^2 &= \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 \mathbf{g}_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu \\ &\downarrow \\ dx^\mu &= \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} dx'^\alpha \\ dx^\nu &= \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} dx'^\beta \\ (ds)^2 &= \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 \mathbf{g}_{\mu\nu} \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} dx'^\alpha \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} dx'^\beta = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} \mathbf{g}_{\mu\nu} dx'^\alpha dx'^\beta \\ &\downarrow \\ \mathbf{g}'_{\alpha\beta} &= \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} \mathbf{g}_{\mu\nu} \\ (ds)^2 &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \mathbf{g}'_{\alpha\beta} dx'^\alpha dx'^\beta \\ &\downarrow \\ (ds')^2 &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \mathbf{g}'_{\alpha\beta} dx'^\alpha dx'^\beta \\ (ds)^2 &= (ds')^2 \end{aligned}$$

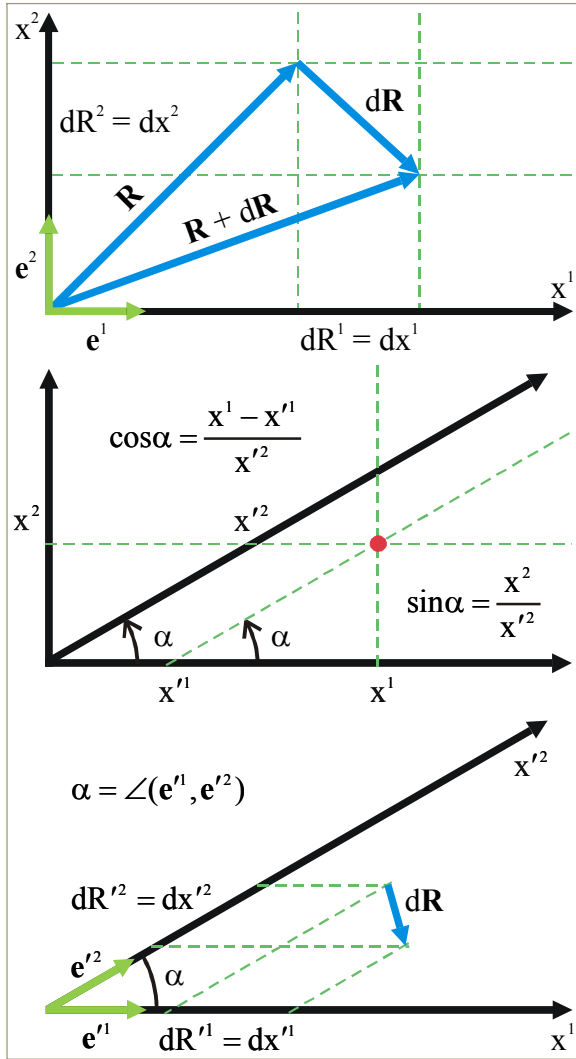
Określmy ponownie kwadrat różniczki odległości między dwoma blisko położonymi punktami (x_1, x_2, x_3, x_4) i $(x_1 + dx_1, x_2 + dx_2, x_3 + dx_3, x_4 + dx_4)$ o promieniach wodzących $\tilde{\mathbf{R}}$ i $\tilde{\mathbf{R}} + d\tilde{\mathbf{R}}$ jako

$$\begin{aligned}
 (ds)^2 &= (d\tilde{\mathbf{R}})^2 = d\tilde{\mathbf{R}} \cdot d\tilde{\mathbf{R}} \\
 &\quad \downarrow \\
 &\quad d\tilde{\mathbf{R}} = \sum_{\mu=1}^4 dx_{\mu} \mathbf{e}^{\mu} \\
 &\quad d\tilde{\mathbf{R}} = \sum_{v=1}^4 dx_v \mathbf{e}^v \\
 &\quad \downarrow \\
 (ds)^2 &= \sum_{\mu=1}^4 \sum_{v=1}^4 dx_{\mu} dx_v \mathbf{e}^{\mu} \cdot \mathbf{e}^v \\
 &\quad \downarrow \\
 &\quad g^{\mu\nu} \stackrel{df}{=} \mathbf{e}^{\mu} \cdot \mathbf{e}^v = |\mathbf{e}^{\mu}| |\mathbf{e}^v| \cos \angle(\mathbf{e}^{\mu}, \mathbf{e}^v) \\
 &\quad \downarrow \\
 \boxed{(ds)^2} &= \sum_{\mu=1}^4 \sum_{v=1}^4 g^{\mu\nu} dx_{\mu} dx_v
 \end{aligned}$$

Pokażemy, że obie definicje kwadratu różniczki odległości między dwoma blisko położonymi punktami są równoważne: $(ds)^2 = \sum_{\mu=1}^4 \sum_{v=1}^4 g^{\mu\nu} dx_{\mu} dx_v = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g_{\alpha\beta} dx^{\alpha} dx^{\beta}$.

$$\begin{aligned}
 (ds)^2 &= \sum_{\mu=1}^4 \sum_{v=1}^4 g^{\mu\nu} dx_{\mu} dx_v \\
 &\quad \downarrow \\
 &\quad dx_{\mu} = \sum_{\alpha=1}^4 g_{\mu\alpha} dx^{\alpha} \\
 &\quad dx_v = \sum_{\beta=1}^4 g_{v\beta} dx^{\beta} \\
 &\quad \downarrow \\
 (ds)^2 &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \left(\sum_{\mu=1}^4 \sum_{v=1}^4 g^{\mu\nu} g_{\mu\alpha} g_{v\beta} \right) dx^{\alpha} dx^{\beta} \\
 &\quad \downarrow \\
 &\quad \sum_{\mu=1}^4 \sum_{v=1}^4 g^{\mu\nu} g_{\mu\alpha} g_{v\beta} = g_{\alpha\beta} \\
 (ds)^2 &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g_{\alpha\beta} dx^{\alpha} dx^{\beta}
 \end{aligned}$$

PRZYKŁAD



$$g_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$(ds)^2 = (dx^1)^2 + (dx^2)^2$$

$$x^1 = x'^1 + x'^2 \cos \angle(e'_1, e'_2)$$

$$x^2 = x'^2 \sin \angle(e'_1, e'_2)$$

$$g'_{11} = \left(\frac{\partial x^1}{\partial x'^1} \right)^2 g_{11} + \left(\frac{\partial x^2}{\partial x'^1} \right)^2 g_{22} = 1$$

$$g'_{12} = \frac{\partial x^1}{\partial x'^1} \frac{\partial x^1}{\partial x'^2} g_{11} + \frac{\partial x^2}{\partial x'^1} \frac{\partial x^2}{\partial x'^2} g_{22} = \cos \angle(e'_1, e'_2)$$

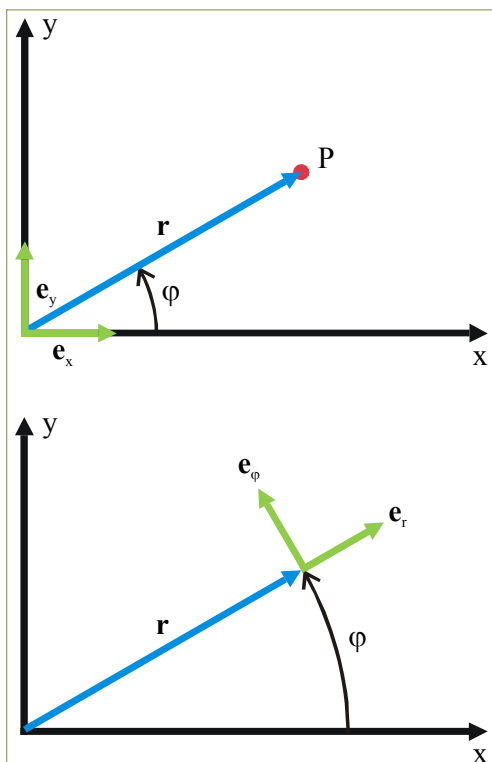
$$g'_{21} = \frac{\partial x^1}{\partial x'^2} \frac{\partial x^1}{\partial x'^1} g_{11} + \frac{\partial x^2}{\partial x'^2} \frac{\partial x^2}{\partial x'^1} g_{22} = \cos \angle(e'_1, e'_2)$$

$$g'_{22} = \left(\frac{\partial x^1}{\partial x'^2} \right)^2 g_{11} + \left(\frac{\partial x^2}{\partial x'^2} \right)^2 g_{22} = 1$$

$$g'_{\alpha\beta} = \begin{bmatrix} 1 & \cos \angle(e'_1, e'_2) \\ \cos \angle(e'_1, e'_2) & 1 \end{bmatrix}$$

$$(ds)^2 = (dx'^1)^2 + (dx'^2)^2 + dx'^1 dx'^2 \cos \angle(e'_1, e'_2)$$

PRZYKŁAD



$$x = r \cos \varphi$$

$$y = r \sin \varphi$$

$$(ds)^2 = (dx)^2 + (dy)^2$$

$$\downarrow dx = \cos \varphi dr - r \sin \varphi d\varphi$$

$$\downarrow dy = \sin \varphi dr + r \cos \varphi d\varphi$$

$$(ds)^2 = (dr)^2 + r^2 (d\varphi)^2$$

$$(ds)^2 = g_{rr} (dr)^2 + g_{\varphi\varphi} (d\varphi)^2$$

$$g_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$g'_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & r^2 \end{bmatrix}$$

- **Liniowe przekształcenie ortogonalne współrzędnych sprowadzające podstawową formę metryczną do postaci diagonalnej**

TWIERDZENIE

Liniowe przekształcenie ortogonalne współrzędnych

$$x^\mu = b_{\mu\alpha} x'^\alpha, \quad x^\nu = b_{\nu\beta} x'^\beta, \quad dx^\mu = b_{\mu\alpha} dx'^\alpha, \quad dx^\nu = b_{\nu\beta} dx'^\beta$$

sprowadza podstawową formę metryczną

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$$

do postaci diagonalnej

$$ds = \lambda_\alpha dx'^\alpha dx'^\alpha$$

wtedy i tylko wtedy, gdy kolumny macierzy $\mathbf{B} = [b_{\kappa\lambda}]$ są wektorami własnymi macierzy $\mathbf{G} = [g_{\kappa\lambda}]$.

Powyższe twierdzenie narzuca algorytm poszukiwania badanego przekształcenia.

1. Znajdujemy wartości własne macierzy $\mathbf{G} = [g_{\kappa\lambda}]$ jako pierwiastki jej równania charakterystycznego

$$\det \begin{bmatrix} g_{11} - \lambda & g_{12} & g_{13} & g_{14} \\ g_{21} & g_{22} - \lambda & g_{23} & g_{24} \\ g_{31} & g_{32} & g_{33} - \lambda & g_{34} \\ g_{41} & g_{42} & g_{43} & g_{44} - \lambda \end{bmatrix} = I_0 \lambda^4 + I_1 \lambda^3 + I_2 \lambda^2 + I_3 \lambda + I_4 = 0$$

$$I_\kappa = (-1)^{4-\kappa} S_\kappa, \quad (\kappa = 0, 1, 2, 3, 4)$$

S_κ = suma wyznaczników wszystkich minorów głównych stopnia κ macierzy \mathbf{G}

$$I_0 = S_0 = 1$$

W szczególności

$$I_4 = \det \mathbf{G} = \det [g_{\alpha\beta}],$$

$$I_1 = -(g_{11} + g_{22} + g_{33} + g_{44}) = -\text{Tr } \mathbf{G} = -\text{Tr} [g_{\alpha\beta}].$$

Przy okazji odnotujmy, że

$$\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4 = \text{Tr} [g_{\alpha\beta}], \quad \lambda_1 \lambda_2 \lambda_3 \lambda_4 = \det [g_{\alpha\beta}].$$

2. Składowe wektora własnego $(b_{1\alpha}, b_{2\alpha}, b_{3\alpha}, b_{4\alpha})$, odpowiadające wartości własnej λ_α

$$\begin{bmatrix} g_{11} & g_{12} & g_{13} & g_{14} \\ g_{21} & g_{22} & g_{23} & g_{24} \\ g_{31} & g_{32} & g_{33} & g_{34} \\ g_{41} & g_{42} & g_{43} & g_{44} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_{1\alpha} \\ b_{2\alpha} \\ b_{3\alpha} \\ b_{4\alpha} \end{bmatrix} = \lambda_\alpha \begin{bmatrix} b_{1\alpha} \\ b_{2\alpha} \\ b_{3\alpha} \\ b_{4\alpha} \end{bmatrix},$$

są rozwiązaniami jednorodnego układu równań liniowych

$$(g_{11} - \lambda_\alpha) b_{1\alpha} + g_{12} b_{2\alpha} + g_{13} b_{3\alpha} + g_{14} b_{4\alpha} = 0,$$

$$g_{21} b_{1\alpha} + (g_{22} - \lambda_\alpha) b_{2\alpha} + g_{23} b_{3\alpha} + g_{24} b_{4\alpha} = 0,$$

$$g_{31} b_{1\alpha} + g_{32} b_{2\alpha} + (g_{33} - \lambda_\alpha) b_{3\alpha} + g_{34} b_{4\alpha} = 0,$$

$$g_{41} b_{1\alpha} + g_{42} b_{2\alpha} + g_{43} b_{3\alpha} + (g_{44} - \lambda_\alpha) b_{4\alpha} = 0.$$

7 WSPÓŁRZĘDNE KRZYWOLINIOWE

- **Współrzędne krzywoliniowe**

Mamy dany prostoliniowy układ współrzędnych

$$\{0, \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}.$$

Każdemu punktowi P o promieniu wodzącym \mathbf{R} zostały przyporządkowane prostoliniowe współrzędne kontrawariantne (x^1, x^2, x^3, x^4)

$$\mathbf{R} = x^1 \mathbf{e}_1 + x^2 \mathbf{e}_2 + x^3 \mathbf{e}_3 + x^4 \mathbf{e}_4.$$

Zmienne x'^1, x'^2, x'^3, x'^4 nazywamy współrzędnymi krzywoliniowymi, jeżeli są one związane ze współrzędnymi prostoliniowymi (x^1, x^2, x^3, x^4) za pomocą nieliniowego przekształcenia

$$x'^\mu = f_\mu(x^1, x^2, x^3, x^4), \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

i jeżeli istnieje przekształcenie odwrotne

$$x^v = g_v(x'^1, x'^2, x'^3, x'^4), \quad (v = 1, 2, 3, 4).$$

Wyznaczniki jacobianów obu tych transformacji są więc różne od zera

$$\det \frac{\partial x'^\mu}{\partial x^v} = \det \frac{\partial f_\mu}{\partial x^v} \neq 0, \quad \det \frac{\partial x^v}{\partial x'^\mu} = \frac{\partial g_v}{\partial x'^\mu} \neq 0.$$

Dana współrzędna przyjmuje stałą wartość na powierzchni tej współrzędnej. Punkt P znajdujący się na przecięciu powierzchni $x'^1 = \text{const}$, $x'^2 = \text{const}$, $x'^3 = \text{const}$, $x'^4 = \text{const}$, posiada współrzędne krzywoliniowe (x'^1, x'^2, x'^3, x'^4) . Linie wzdłuż których przecinają się takie powierzchnie są liniami współrzędnych. Wzdłuż linii współrzędnej zmienia się tylko dana współrzędna a pozostałe są ustalone. Współrzędne krzywoliniowe dzielimy na ortogonalne i nieortogonalne. Wszystkie linie współrzędnych ortogonalnych przecinają się parami pod kątem prostym. W przypadku współrzędnych nieortogonalnych warunek ten nie jest spełniony.

- **Lokalne układy współrzędnych związane ze współrzędnymi krzywoliniowymi**

Promień wodzący \mathbf{R} zaczepiony w początku układu $\{0, \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$

$$\mathbf{R} = x^v \mathbf{e}_v = g_v(x'^1, x'^2, x'^3, x'^4) \mathbf{e}_v$$

jest funkcją współrzędnych krzywoliniowych (x'^1, x'^2, x'^3, x'^4) .

Pochodne cząstkowe $\frac{\partial \mathbf{R}}{\partial x'^\mu}$

$$\frac{\partial \mathbf{R}}{\partial x'^\mu} = \frac{\partial g_v}{\partial x'^\mu} \mathbf{e}_v \stackrel{\text{df}}{=} \mathbf{e}'_\mu$$

są w każdym punkcie wektorami liniowo niezależnymi i stycznymi do odpowiednich linii współrzędnych. Wektory te w każdym punkcie P tworzą tzw. lokalny układ współrzędnych

$$\{P, \mathbf{e}'_1, \mathbf{e}'_2, \mathbf{e}'_3, \mathbf{e}'_4\}.$$

W przypadku współrzędnych prostoliniowych

$$\mathbf{R} = x^v \mathbf{e}_v, \quad x'^v = x^v, \quad \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial x'^\mu} = \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial x^\mu} = \mathbf{e}_\mu$$

układ lokalny w każdym punkcie P

$$\{P, \mathbf{e}'_1 = \mathbf{e}_1, \mathbf{e}'_2 = \mathbf{e}_2, \mathbf{e}'_3 = \mathbf{e}_3, \mathbf{e}'_4 = \mathbf{e}_4\}$$

ma taką samą bazę jak układ wyjściowy

$$\{0, \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}.$$

• **Układy współrzędnych ze zmienną bazą**

Wprowadzenie współrzędnych krzywoliniowych pozwoliło każdemu punktowi przestrzeni przyporządkować w ogólności inny lokalny układ współrzędnych prostoliniowych z odpowiadającymi mu wektorami bazowymi. Założyliśmy, że wektory bazowe zmieniają się od punktu do punktu w ciągły sposób. Taki twór nazywamy układem współrzędnych o zmiennej bazie. Zmienna baza zadawana będzie w postaci tensora metrycznego.

• **Różniczka promienia wodzącego**

Różniczka promienia wodzącego \mathbf{R} punktu P zaczepionego w początku układu $\{0, \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$ dana jest przez

$$\begin{aligned} \mathbf{R} &= x^\nu \mathbf{e}_\nu \\ \mathbf{R} &= g_\nu(x'^1, x'^2, x'^3, x'^4) \mathbf{e}_\nu \\ \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial x^\mu} &= \mathbf{e}_\mu \\ \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial x'^\mu} &= \mathbf{e}'_\mu \end{aligned}$$

$$d\mathbf{R} = \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial x^\mu} dx^\mu = dx^\mu \mathbf{e}_\mu$$

$$d\mathbf{R} = \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial x'^\mu} dx'^\mu = dx'^\mu \mathbf{e}'_\mu$$

$$d\mathbf{R} \approx dx'^\mu \mathbf{e}'_\mu$$

$$d\mathbf{R} = dx^\mu \mathbf{e}_\mu = dx'^\mu \mathbf{e}'_\mu \approx dx'^\mu \mathbf{e}'_\mu$$

- x^μ = współrzędne prostoliniowe względem układu $\{0, \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$
- x'^μ = współrzędne krzywoliniowe
- x''^μ = lokalne współrzędne prostoliniowe względem układu $\{P, \mathbf{e}'_1, \mathbf{e}'_2, \mathbf{e}'_3, \mathbf{e}'_4\}$

Przyrosty współrzędnych krzywoliniowych dx'^μ w nieskończenie małym otoczeniu punktu P są w przybliżeniu równe przyrostom współrzędnych prostoliniowych w układzie lokalnym w punkcie P .

$$d\mathbf{R} = dx^\mu \mathbf{e}_\mu = dx'^\mu \mathbf{e}'_\mu \approx dx''^\mu \mathbf{e}'_\mu$$

• **Kwadrat różniczki promienia wodzącego**

$$(d\mathbf{R})^2 = d\mathbf{R} \cdot d\mathbf{R} = (dx'^\mu \mathbf{e}'_\mu) \cdot (dx'^\nu \mathbf{e}'_\nu) = (\mathbf{e}'_\mu \cdot \mathbf{e}'_\nu) dx'^\mu dx'^\nu \approx (\mathbf{e}'_\mu \cdot \mathbf{e}'_\nu) dx''^\mu dx''^\nu$$

$$(d\mathbf{R})^2 = g'_{\mu\nu} dx'^\mu dx'^\nu \approx g'_{\mu\nu} dx''^\mu dx''^\nu, \quad g'_{\mu\nu} = \mathbf{e}'_\mu \cdot \mathbf{e}'_\nu$$

• **Druga różniczka promienia wodzącego**

$$d^2\mathbf{R} = d(d\mathbf{R}) = d(dx'^\mu \mathbf{e}'_\mu) = d^2x'^\mu \mathbf{e}'_\mu + dx'^\mu d\mathbf{e}'_\mu \approx d^2x''^\mu \mathbf{e}'_\mu + dx''^\mu d\mathbf{e}'_\mu$$

$$\downarrow d\mathbf{e}'_\mu = \frac{\partial \mathbf{e}'_\mu}{\partial x'^\nu} dx'^\nu$$

$$d^2\mathbf{R} = d^2x''^\mu \mathbf{e}'_\mu + \frac{\partial \mathbf{e}'_\mu}{\partial x'^\nu} dx''^\mu dx''^\nu \approx d^2x''^\mu \mathbf{e}'_\mu + \frac{\partial \mathbf{e}'_\mu}{\partial x''^\nu} dx''^\mu dx''^\nu$$

• **Ograniczenia dotyczące operacji wykonywanych na tensorach w układzie współrzędnych o zmiennej bazie**

W układzie współrzędnych krzywoliniowych, czyli w układzie o zmiennej bazie mają sens tylko operacje algebraiczne na tensorach określonych w danym punkcie przestrzeni.

PRZYKŁAD

Iloczyn skalarny

Utwórzmy w dowolnym układzie współrzędnych krzywoliniowych iloczyn wektorów

$$\mathbf{A} = A^\alpha \mathbf{e}_\alpha \text{ i } \mathbf{B} = B^\beta (\mathbf{e}_\beta + d\mathbf{e}_\beta)$$

zaczepionych w dwóch różnych punktach przestrzeni o współrzędnych określonych względem odpowiednich układów lokalnych

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} = A^\alpha \mathbf{e}_\alpha \cdot B^\beta (\mathbf{e}_\beta + d\mathbf{e}_\beta) = A^\alpha B^\beta [(\mathbf{e}_\alpha \cdot \mathbf{e}_\beta) + (\mathbf{e}_\alpha \cdot d\mathbf{e}_\beta)].$$

Otrzymane wyrażenie będzie iloczynem skalarnym wtedy i tylko wtedy, gdy

$$d\mathbf{e}_\beta = 0.$$

W krzywoliniowym układzie współrzędnych ma sens tylko iloczyn skalarny dwóch wektorów zaczepionych w tym samym punkcie będącym środkiem lokalnego układu.

• **Wyznaczanie tensora metrycznego**

Niech (x^1, x^2, x^3, x^4) będą współrzędnymi kartezjańskimi punktu P o promieniu wodzącym \mathbf{R} , a (x'^1, x'^2, x'^3, x'^4) jego współrzędnymi krzywoliniowymi i niech

$$x^\mu = x^\mu(x'^1, x'^2, x'^3, x'^4), \quad \mu = 1, 2, 3, 4.$$

Mamy wtedy

$$dx^\mu = \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} dx'^\alpha, \quad \mu = 1, 2, 3, 4.$$

Kwadrat odległości między dwoma blisko położonymi punktami

$$(x^1, x^2, x^3, x^4) \text{ i } (x^1 + dx^1, x^2 + dx^2, x^3 + dx^3, x^4 + dx^4)$$

wynosi

$$ds^2 = d\mathbf{R} \cdot d\mathbf{R} = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu dx^\mu dx^\nu = \mathbf{e}'_\alpha \cdot \mathbf{e}'_\beta dx'^\alpha dx'^\beta$$

$$dx^\mu = \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} dx'^\alpha$$

$$dx^\nu = \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} dx'^\beta$$

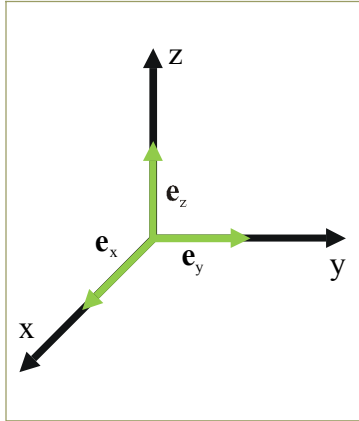
$\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = g_{\mu\nu}$ = tensor metryczny w prostoliniowym układzie wyjściowym

$\mathbf{e}'_\alpha \cdot \mathbf{e}'_\beta = g'_{\alpha\beta}$ = tensor metryczny w układzie krzywoliniowym

$$ds^2 = g_{\mu\nu} \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} dx'^\alpha dx'^\beta = g'_{\alpha\beta} dx'^\alpha dx'^\beta$$

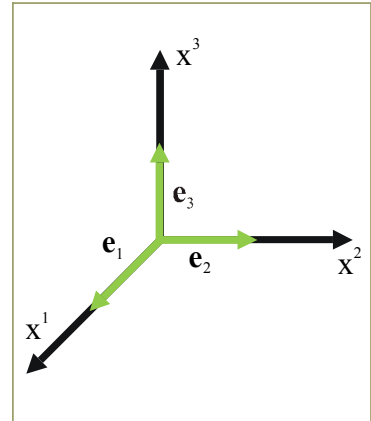
$$g'_{\alpha\beta} = \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta} g_{\mu\nu}$$

PRZYKŁAD - Współrzędne sferyczne



$$\begin{aligned} x^1 &= x \\ x^2 &= y \\ x^3 &= z \\ x^4 &= ict \end{aligned}$$

$$g_{\mu\nu} = e_\mu \cdot e_\nu = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



$$|e_\alpha| = \sqrt{g_{\alpha\alpha}}$$

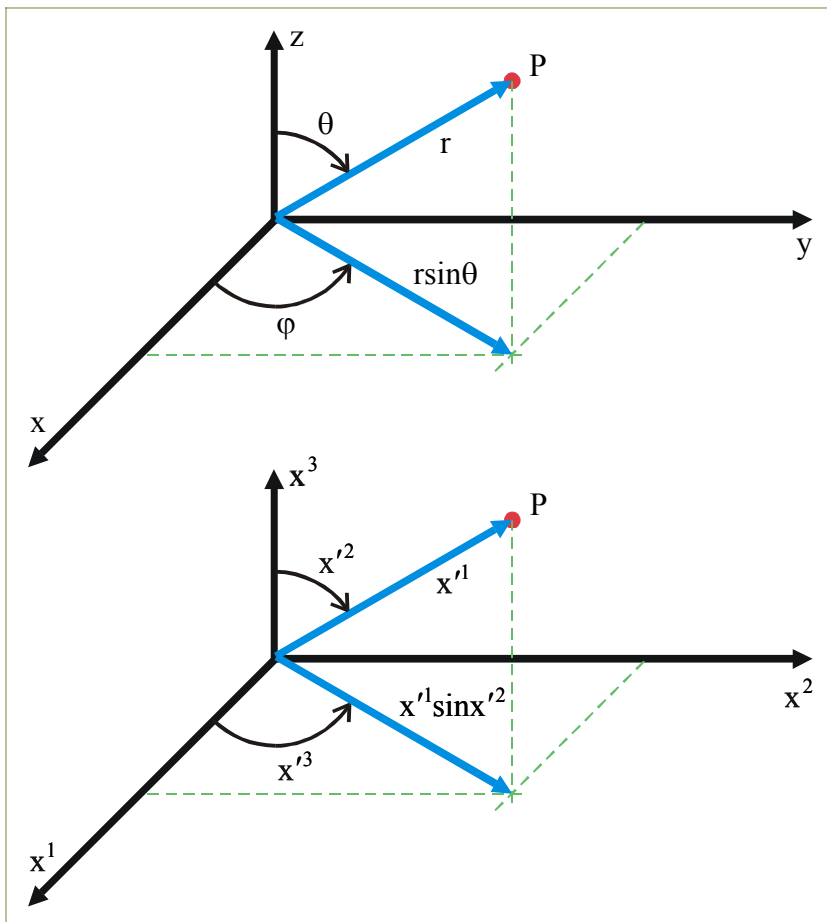
$$R = \sum_{\alpha=1}^4 x^\alpha e_\alpha, \quad R^\alpha = |e_\alpha| x^\alpha = \sqrt{g_{\alpha\alpha}} x^\alpha$$

$$dR = \sum_{\alpha=1}^4 dx^\alpha e_\alpha, \quad dR^\alpha = |e_\alpha| dx^\alpha = \sqrt{g_{\alpha\alpha}} dx^\alpha$$

$$\cos \angle(e_\mu, e_\nu) = |e_\mu|^{-1} |e_\nu|^{-1} e_\mu \cdot e_\nu$$

$$(ds)^2 = dR \cdot dR = e_\mu \cdot e_\nu dx^\mu dx^\nu = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$$

$$(ds)^2 = (dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 + (dx^4)^2$$



$$x = r \sin \theta \cos \varphi$$

$$y = r \sin \theta \sin \varphi$$

$$z = r \cos \theta$$

$$ict = ict'$$

$$x^1 = x$$

$$x^2 = y$$

$$x^3 = z$$

$$x^4 = ict$$

$$x'^1 = r$$

$$x'^2 = \theta$$

$$x'^3 = \varphi$$

$$x'^4 = ict'$$

$$x^1 = x'^1 \sin x'^2 \cos x'^3$$

$$x^2 = x'^1 \sin x'^2 \sin x'^3$$

$$x^3 = x'^1 \cos x'^2$$

$$x^4 = x'^4$$

$$(ds)^2 = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 g'_{\alpha\beta} dx'^{\alpha} dx'^{\beta}$$

$$g'_{\alpha\beta} = \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x^{\mu}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\nu}}{\partial x'^{\beta}} g_{\mu\nu}$$

$$g_{\mu\nu} = \begin{cases} 1 & \Leftrightarrow \mu = \nu \\ 0 & \Leftrightarrow \mu \neq \nu \end{cases}$$

$$g'_{\alpha\beta} = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial x^{\mu}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\mu}}{\partial x'^{\beta}} g_{\mu\mu}, \quad g'_{\alpha\alpha} = \sum_{\mu=1}^4 \left(\frac{\partial x^{\mu}}{\partial x'^{\alpha}} \right)^2 g_{\mu\mu}$$

$$g'_{11} = \left(\frac{\partial x^1}{\partial x'^1} \right)^2 g_{11} + \left(\frac{\partial x^2}{\partial x'^1} \right)^2 g_{22} + \left(\frac{\partial x^3}{\partial x'^1} \right)^2 g_{33} + \left(\frac{\partial x^4}{\partial x'^1} \right)^2 g_{44}$$

$$g'_{22} = \left(\frac{\partial x^1}{\partial x'^2} \right)^2 g_{11} + \left(\frac{\partial x^2}{\partial x'^2} \right)^2 g_{22} + \left(\frac{\partial x^3}{\partial x'^2} \right)^2 g_{33} + \left(\frac{\partial x^4}{\partial x'^2} \right)^2 g_{44}$$

$$g'_{33} = \left(\frac{\partial x^1}{\partial x'^3} \right)^2 g_{11} + \left(\frac{\partial x^2}{\partial x'^3} \right)^2 g_{22} + \left(\frac{\partial x^3}{\partial x'^3} \right)^2 g_{33} + \left(\frac{\partial x^4}{\partial x'^3} \right)^2 g_{44}$$

$$g'_{44} = \left(\frac{\partial x^1}{\partial x'^4} \right)^2 g_{11} + \left(\frac{\partial x^2}{\partial x'^4} \right)^2 g_{22} + \left(\frac{\partial x^3}{\partial x'^4} \right)^2 g_{33} + \left(\frac{\partial x^4}{\partial x'^4} \right)^2 g_{44}$$

$$g'_{11} = \sin^2 x'^2 \cos^2 x'^3 g_{11} + \sin^2 x'^2 \sin^2 x'^3 g_{22} + \cos^2 x'^2 g_{33}$$

$$g'_{22} = (x'^1)^2 \cos^2 x'^2 \cos^2 x'^3 g_{11} + (x'^1)^2 \cos^2 x'^2 \sin^2 x'^3 g_{22} + (x'^1)^2 \sin^2 x'^2 g_{33}$$

$$g'_{33} = (x'^1)^2 \sin^2 x'^2 \sin^2 x'^3 g_{11} + (x'^1)^2 \sin^2 x'^2 \cos^2 x'^3 g_{22}$$

$$g'_{44} = g_{44}$$

$$\downarrow g_{11} = g_{22} = g_{33} = g_{44} = 1$$

$$g'_{11} = 1$$

$$g'_{22} = (x'^1)^2 = r^2$$

$$g'_{33} = (x'^1)^2 \sin^2 x'^2 = r^2 \sin^2 \theta$$

$$g'_{44} = 1$$

$$\sqrt{g'} = r^2 \sin \theta$$

$$g'^{11} = \frac{1}{g'_{11}} = 1$$

$$g'^{22} = \frac{1}{g'_{22}} = \frac{1}{r^2}$$

$$g'^{33} = \frac{1}{g'_{33}} = \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta}$$

$$g'^{44} = \frac{1}{g'_{44}} = 1$$

$$g'_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & r^2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & r^2 \sin^2 \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$g'^{\mu\nu} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & r^{-2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & r^{-2} \sin^{-2} \theta & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$(ds)^2 = g'_{11} (dx'^1)^2 + g'_{22} (dx'^2)^2 + g'_{33} (dx'^3)^2 + g'_{44} (dx'^4)^2$$

$$(ds)^2 = (dr)^2 + r^2 (d\theta)^2 + r^2 \sin^2 \theta (d\varphi)^2 + (dt)^2$$

$$(ds)^2 = (dr)^2 + r^2 (d\theta)^2 + r^2 \sin^2 \theta (d\varphi)^2 - c^2 (dt)^2$$

• **Współrzędne sferyczne w przypadku trójwymiarowym**

Współrzędne sferyczne punktu P:

- Promień r sfery, na której leży punkt P , czyli długość jego promienia wodzącego.
- Kąt φ zawarty między półosią OX a rzutem promienia wodzącego punktu P na płaszczyznę X,Y .
- Kąt θ zawarty między promieniem r a półosią OZ .

Relacje między współrzędnymi sferycznymi i kartezjańskimi punktu P

- $x = r \cos \varphi \sin \theta$
 $y = r \sin \varphi \sin \theta$
 $z = r \cos \theta$
- $r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$
 $\varphi = \arctg \frac{y}{x}$
 $\theta = \arccos \frac{z}{r}$

Powierzchnie stałych współrzędnych:

- $r = \text{const}$: Sfera o promieniu r i środku 0 w początku kartezjańskiego układu.
- $\varphi = \text{const}$: Półpłaszczyzna której brzegiem jest oś Z kartezjańskiego układu.
- $\theta = \text{const}$: Stożek o wierzchołku w początku 0 i osi pokrywającej się z osią Z kartezjańskiego układu.

Linie współrzędnych:

- Linia współrzędnej r jest prostą będącą przecięciem stożka z półpłaszczyzną, której brzegiem jest oś Z , czyli linia pokrywająca się z promieniem wodzącym punktu P .
- Linia współrzędnej φ jest okrąg będący przecięciem stożka ze sferą o promieniu r .
- Linia współrzędnej θ jest okrąg będący przecięciem sfery o promieniu r z półpłaszczyzną, zawierającą punkt P , której brzegiem jest oś Z .

Promień wodzący punktu P:

$$\mathbf{R} = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y + z\mathbf{e}_z = r \cos \varphi \sin \theta \mathbf{e}_x + r \sin \varphi \sin \theta \mathbf{e}_y + r \cos \theta \mathbf{e}_z$$

Wersory osi współrzędnych lokalnego układu:

- Wersor \mathbf{e}_r jest styczny do linii współrzędnej r i ma zwrot promienia wodzącego punktu P .

$$\mathbf{e}_r = \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial r} = \cos \varphi \sin \theta \mathbf{e}_x + \sin \varphi \sin \theta \mathbf{e}_y + \cos \theta \mathbf{e}_z$$

- Wersor \mathbf{e}_φ jest styczny do linii współrzędnej φ i ma zwrot określony przez wzrost kąta φ .

$$\mathbf{e}_\varphi = \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial \varphi} = -r \sin \varphi \sin \theta \mathbf{e}_x + r \cos \varphi \sin \theta \mathbf{e}_y + 0$$

- Wersor \mathbf{e}_θ jest styczny do linii współrzędnej θ i ma zwrot określony przez wzrost kąta θ .

$$\mathbf{e}_\theta = \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial \theta} = r \cos \varphi \cos \theta \mathbf{e}_x + r \sin \varphi \cos \theta \mathbf{e}_y - r \sin \theta \mathbf{e}_z$$

- Wersory osi współrzędnych są parami wzajemnie prostopadłe:

$$\mathbf{e}_r \cdot \mathbf{e}_\varphi = 0 \Rightarrow \mathbf{e}_r \perp \mathbf{e}_\varphi, \quad \mathbf{e}_r \cdot \mathbf{e}_\theta = 0 \Rightarrow \mathbf{e}_r \perp \mathbf{e}_\theta, \quad \mathbf{e}_\varphi \cdot \mathbf{e}_\theta = 0 \Rightarrow \mathbf{e}_\varphi \perp \mathbf{e}_\theta$$

Różniczka promienia wodzącego

$$\mathbf{R} = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y + z\mathbf{e}_z = r \cos \varphi \sin \theta \mathbf{e}_x + r \sin \varphi \sin \theta \mathbf{e}_y + r \cos \theta \mathbf{e}_z = r \mathbf{e}_r$$

$$d\mathbf{R} = \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial x} dx + \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial y} dy + \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial z} dz = dx \mathbf{e}_x + dy \mathbf{e}_y + dz \mathbf{e}_z$$

$$d\mathbf{R} = \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial r} dr + \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial \theta} d\theta + \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial \varphi} d\varphi = dr \mathbf{e}_r + d\theta \mathbf{e}_\theta + d\varphi \mathbf{e}_\varphi = dr \mathbf{e}_r + r d\mathbf{e}_r$$

$$d\mathbf{R} = dr (\cos \varphi \sin \theta \mathbf{e}_x + \sin \varphi \sin \theta \mathbf{e}_y + \cos \theta \mathbf{e}_z) +$$

$$+ d\theta (r \cos \varphi \cos \theta \mathbf{e}_x + r \sin \varphi \cos \theta \mathbf{e}_y - r \sin \theta \mathbf{e}_z) +$$

$$+ d\varphi (-r \sin \varphi \sin \theta \mathbf{e}_x + r \cos \varphi \sin \theta \mathbf{e}_y)$$

Kwadrat różniczki promienia wodzącego

$$d\mathbf{R} \cdot d\mathbf{R} = dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2$$



$$g_{rr} = 1, \quad g_{\theta\theta} = r^2, \quad g_{\varphi\varphi} = r^2 \sin^2 \theta$$

$$d\mathbf{R} \cdot d\mathbf{R} = g_{rr} dr^2 + g_{\theta\theta} d\theta^2 + g_{\varphi\varphi} d\varphi^2$$

Druga różniczka promienia wodzącego

$$d^2 \mathbf{R} = d(dr \cdot \mathbf{e}_r + d\theta \cdot \mathbf{e}_\theta + d\varphi \cdot \mathbf{e}_\varphi) = d^2 r \cdot \mathbf{e}_r + dr \cdot d\mathbf{e}_r + d^2 \theta \cdot \mathbf{e}_\theta + d\theta \cdot d\mathbf{e}_\theta + d^2 \varphi \cdot \mathbf{e}_\varphi + d\varphi \cdot d\mathbf{e}_\varphi$$



$$d\mathbf{e}_r = \frac{\partial \mathbf{e}_r}{\partial r} dr + \frac{\partial \mathbf{e}_r}{\partial \theta} d\theta + \frac{\partial \mathbf{e}_r}{\partial \varphi} d\varphi$$

$$d\mathbf{e}_\theta = \frac{\partial \mathbf{e}_\theta}{\partial r} dr + \frac{\partial \mathbf{e}_\theta}{\partial \theta} d\theta + \frac{\partial \mathbf{e}_\theta}{\partial \varphi} d\varphi$$

$$d\mathbf{e}_\varphi = \frac{\partial \mathbf{e}_\varphi}{\partial r} dr + \frac{\partial \mathbf{e}_\varphi}{\partial \theta} d\theta + \frac{\partial \mathbf{e}_\varphi}{\partial \varphi} d\varphi$$

$$\frac{\partial \mathbf{e}_r}{\partial r} = 0$$

$$\frac{\partial \mathbf{e}_r}{\partial \theta} = \frac{\partial \mathbf{e}_\theta}{\partial r} = \cos \varphi \cos \theta \cdot \mathbf{e}_x + \sin \varphi \cos \theta \cdot \mathbf{e}_y - \sin \theta \cdot \mathbf{e}_z = r^{-1} \cdot \mathbf{e}_\theta$$

$$\frac{\partial \mathbf{e}_r}{\partial \varphi} = \frac{\partial \mathbf{e}_\varphi}{\partial r} = -\sin \varphi \sin \theta \cdot \mathbf{e}_x + \cos \varphi \sin \theta \cdot \mathbf{e}_y = r^{-1} \cdot \mathbf{e}_\varphi$$

$$\frac{\partial \mathbf{e}_\theta}{\partial \theta} = -r \cos \varphi \sin \theta \cdot \mathbf{e}_x - r \sin \varphi \sin \theta \cdot \mathbf{e}_y - r \cos \theta \cdot \mathbf{e}_z = -r \cdot \mathbf{e}_r$$

$$\frac{\partial \mathbf{e}_\theta}{\partial \varphi} = \frac{\partial \mathbf{e}_\varphi}{\partial \theta} = -r \sin \varphi \cos \theta \cdot \mathbf{e}_x + r \cos \varphi \cos \theta \cdot \mathbf{e}_y = \text{ctg } \theta \cdot \mathbf{e}_\varphi$$

$$\frac{\partial \mathbf{e}_\varphi}{\partial \varphi} = -r \cos \varphi \sin \theta \cdot \mathbf{e}_x - r \sin \varphi \sin \theta \cdot \mathbf{e}_y = -r \sin^2 \theta \cdot \mathbf{e}_r - \sin \theta \cos \theta \cdot \mathbf{e}_\theta$$

$$d^2 \mathbf{R} = (d^2 r - rd\theta \cdot d\theta - r \sin^2 \theta d\varphi \cdot d\varphi) \mathbf{e}_r + (d^2 \theta + 2r^{-1} dr \cdot d\theta - \sin \theta \cos \theta d\varphi \cdot d\varphi) \mathbf{e}_\theta +$$

$$+ (d^2 \varphi + 2r^{-1} dr \cdot d\varphi + 2 \text{ctg } \theta d\theta \cdot d\varphi) \mathbf{e}_\varphi$$

- **Ortogonalne układy współrzędnych krzywoliniowych**

Ortogonalnymi układami współrzędnych krzywoliniowych nazywamy takie układy, dla których:

$$g_{\mu\nu} = g^{\mu\nu} = 0, \text{ gdy } \mu \neq \nu,$$

$$g_{\mu\mu} = |\mathbf{e}_\mu| |\mathbf{e}_\mu| = e_\mu e_\mu = (e_\mu)^2, \quad g^{\mu\mu} = |\mathbf{e}^\mu| |\mathbf{e}^\mu| = e^\mu e^\mu = (e^\mu)^2.$$

Mamy więc

$$g_{\mu\mu} = \frac{1}{g^{\mu\mu}}, \quad \mathbf{e}^\mu = g^{\mu\mu} \mathbf{e}_\mu, \quad \mathbf{e}_\mu = g_{\mu\mu} \mathbf{e}^\mu,$$

$$|\mathbf{e}_\mu| = e_\mu = \sqrt{g_{\mu\mu}} = \frac{1}{\sqrt{g^{\mu\mu}}} = g_{\mu\mu}^{\frac{1}{2}} = (g^{\mu\mu})^{-\frac{1}{2}},$$

$$|\mathbf{e}^\mu| = e^\mu = \sqrt{g^{\mu\mu}} = \frac{1}{\sqrt{g_{\mu\mu}}} = (g^{\mu\mu})^{\frac{1}{2}} = g_{\mu\mu}^{-\frac{1}{2}},$$

$$e_\mu = \frac{1}{e^\mu},$$

$$g = g_{11}g_{22}g_{33}g_{44}, \quad \sqrt{g} = g^{\frac{1}{2}} = e_1 e_2 e_3 e_4 = \prod_{\mu=1}^4 e_\mu.$$

Składowe kontrawariantne i kowariantne wektora \mathbf{A} spełniają relacje:

$$\mathbf{A} = \sum_{\mu=1}^4 A^\mu \mathbf{e}_\mu = \sum_{\mu=1}^4 A_\mu \mathbf{e}^\mu,$$

$$A^\mu = \sum_{\nu=1}^4 g_{\mu\nu} A^\nu = g_{\mu\mu} A^\mu = e_\mu e_\mu A^\mu, \quad A_\mu = \sum_{\nu=1}^4 g^{\mu\nu} A_\nu = g^{\mu\mu} A_\mu = e^\mu e^\mu A_\mu.$$

- **Fizyczne (prawdziwe) wartości składowych**

W układach krzywoliniowych na ogół $e_\mu \neq 1$. Ze względów praktycznych wygodnie jest używać tzw. prawdziwych wartości składowych \hat{A}^μ oraz \hat{A}_μ zdefiniowanych poniżej:

$$\hat{\mathbf{A}} = \sum_{\mu=1}^4 \hat{A}^\mu \mathbf{e}_\mu = \sum_{\mu=1}^4 e_\mu A^\mu \frac{\mathbf{e}^\mu}{e_\mu} = \sum_{\mu=1}^4 A^\mu \mathbf{e}^\mu,$$

$$\hat{A}^\mu \stackrel{\text{df}}{=} e_\mu A^\mu = \sqrt{g_{\mu\mu}} A^\mu = \frac{1}{\sqrt{g^{\mu\mu}}} A^\mu = g_{\mu\mu}^{\frac{1}{2}} A^\mu = (g^{\mu\mu})^{-\frac{1}{2}} A^\mu,$$

$$\hat{e}_\mu \stackrel{\text{df}}{=} \frac{\mathbf{e}_\mu}{e_\mu} = \frac{\mathbf{e}_\mu}{\sqrt{g_{\mu\mu}}} = \sqrt{g^{\mu\mu}} \mathbf{e}_\mu = g_{\mu\mu}^{\frac{1}{2}} \mathbf{e}_\mu = (g^{\mu\mu})^{-\frac{1}{2}} \mathbf{e}_\mu,$$

$$|\hat{\mathbf{e}}_\mu| = \hat{e}_\mu = 1,$$

$$\hat{\mathbf{A}} = \sum_{\mu=1}^4 \hat{A}_\mu \hat{\mathbf{e}}^\mu = \sum_{\mu=1}^4 e^\mu A_\mu \frac{\mathbf{e}^\mu}{e^\mu} = \sum_{\mu=1}^4 A_\mu \mathbf{e}^\mu,$$

$$\hat{A}_\mu \stackrel{\text{df}}{=} e^\mu A_\mu = \sqrt{g^{\mu\mu}} A_\mu = \frac{1}{\sqrt{g_{\mu\mu}}} A_\mu = (g^{\mu\mu})^{\frac{1}{2}} A_\mu = g_{\mu\mu}^{-\frac{1}{2}} A_\mu,$$

$$\hat{e}^\mu \stackrel{\text{df}}{=} \frac{\mathbf{e}^\mu}{e^\mu} = \frac{\mathbf{e}^\mu}{\sqrt{g^{\mu\mu}}} = \sqrt{g_{\mu\mu}} \mathbf{e}^\mu = (g^{\mu\mu})^{\frac{1}{2}} \mathbf{e}^\mu = g_{\mu\mu}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{e}^\mu,$$

$$|\hat{\mathbf{e}}^\mu| = \hat{e}^\mu = 1.$$

Dywergencja względem bazy $(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4)$

$$\operatorname{div} \mathbf{A} = \mathbf{g}^{-\frac{1}{2}} \sum_{\mu=1}^4 \frac{\partial (\mathbf{g}^{\frac{1}{2}} \mathbf{A}^\mu)}{\partial X^\mu}, \quad \mathbf{A} = \sum_{\mu=1}^4 \mathbf{A}^\mu \mathbf{e}_\mu$$

Dywergencja względem bazy $(\hat{\mathbf{e}}_1, \hat{\mathbf{e}}_2, \hat{\mathbf{e}}_3, \hat{\mathbf{e}}_4)$

$$\operatorname{div} \mathbf{A} = \mathbf{g}^{-\frac{1}{2}} \sum_{\mu=1}^4 \frac{\partial}{\partial X^\mu} (\mathbf{g}^{\frac{1}{2}} \mathbf{g}_{\mu\mu}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{g}_{\mu\mu}^{\frac{1}{2}} \mathbf{A}^\mu) = \mathbf{g}^{-\frac{1}{2}} \sum_{\mu=1}^4 \frac{\partial}{\partial X^\mu} (\mathbf{g}^{\frac{1}{2}} \mathbf{g}_{\mu\mu}^{-\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^\mu), \quad \mathbf{A} = \sum_{\mu=1}^4 \hat{\mathbf{A}}^\mu \hat{\mathbf{e}}_\mu$$

Gradient względem bazy $(\mathbf{e}^1, \mathbf{e}^2, \mathbf{e}^3, \mathbf{e}^4)$

$$\operatorname{grad} \phi = \sum_{\mu=1}^4 \frac{\partial \phi}{\partial X^\mu} \mathbf{e}^\mu$$

Gradient względem bazy $(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4)$

$$\mathbf{e}^\mu = \mathbf{g}^{\mu\mu} \mathbf{e}_\mu = \mathbf{g}_{\mu\mu}^{-1} \mathbf{e}_\mu$$

$$\operatorname{grad} \phi = \sum_{\mu=1}^4 \mathbf{g}_{\mu\mu}^{-1} \frac{\partial \phi}{\partial X^\mu} \mathbf{e}_\mu$$

Gradient względem bazy $(\hat{\mathbf{e}}_1, \hat{\mathbf{e}}_2, \hat{\mathbf{e}}_3, \hat{\mathbf{e}}_4)$

$$\mathbf{g}_{\mu\mu}^{-1} = \mathbf{g}_{\mu\mu}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{g}_{\mu\mu}^{\frac{1}{2}}$$

$$\operatorname{grad} \phi = \sum_{\mu=1}^4 \mathbf{g}_{\mu\mu}^{-\frac{1}{2}} \frac{\partial \phi}{\partial X^\mu} \mathbf{g}_{\mu\mu}^{\frac{1}{2}} \mathbf{e}_\mu = \sum_{\mu=1}^4 \mathbf{g}_{\mu\mu}^{-\frac{1}{2}} \frac{\partial \phi}{\partial X^\mu} \hat{\mathbf{e}}_\mu$$

Laplasjan funkcji skalarnej Φ

$$\nabla^2 \phi = \mathbf{g}^{-\frac{1}{2}} \sum_{\mu=1}^4 \frac{\partial}{\partial X^\mu} \left(\mathbf{g}_{\mu\mu}^{-1} \mathbf{g}^{\frac{1}{2}} \frac{\partial \phi}{\partial X^\mu} \right)$$

Rotacja względem bazy $(\mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3)$ w przypadku trójwymiarowym

$$\operatorname{rot} \mathbf{A} = \sum_{\mu=1}^3 \sum_{\nu=1}^3 (\mathbf{e}^\mu \times \mathbf{e}^\nu) \frac{\partial A_\nu}{\partial X^\mu}$$

$$\mathbf{A}_\nu = \mathbf{e}_\nu \mathbf{e}_\nu \mathbf{A}^\nu = \mathbf{e}_\nu \hat{\mathbf{A}}^\nu = \mathbf{g}_{\nu\nu}^{\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^\nu, \quad \mathbf{e}^\mu = \mathbf{e}^\mu \mathbf{e}^\mu \mathbf{e}_\mu = \frac{\mathbf{e}_\mu}{\mathbf{e}_\mu \mathbf{e}_\mu} = \frac{\hat{\mathbf{e}}_\mu}{\mathbf{e}_\mu} = \mathbf{g}_{\mu\mu}^{-\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{e}}_\mu, \quad \mathbf{e}^\nu = \mathbf{g}_{\nu\nu}^{-\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{e}}_\nu$$

$$\hat{\mathbf{e}}_2 \times \hat{\mathbf{e}}_3 = -(\hat{\mathbf{e}}_3 \times \hat{\mathbf{e}}_2) = \hat{\mathbf{e}}_1, \quad \hat{\mathbf{e}}_3 \times \hat{\mathbf{e}}_1 = -(\hat{\mathbf{e}}_1 \times \hat{\mathbf{e}}_3) = \hat{\mathbf{e}}_2, \quad \hat{\mathbf{e}}_1 \times \hat{\mathbf{e}}_2 = -(\hat{\mathbf{e}}_2 \times \hat{\mathbf{e}}_1) = \hat{\mathbf{e}}_3$$

$$\hat{\mathbf{e}}_1 \times \hat{\mathbf{e}}_1 = \hat{\mathbf{e}}_2 \times \hat{\mathbf{e}}_2 = \hat{\mathbf{e}}_3 \times \hat{\mathbf{e}}_3 = 0$$

$$\operatorname{rot} \mathbf{A} = \mathbf{g}_{\mu\mu}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{g}_{\nu\nu}^{-\frac{1}{2}} (\hat{\mathbf{e}}_\mu \times \hat{\mathbf{e}}_\nu) \frac{\partial (\mathbf{g}_{\nu\nu}^{\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^\nu)}{\partial X^\mu}$$

$$\operatorname{rot} \mathbf{A} = \mathbf{g}_{22}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{g}_{33}^{-\frac{1}{2}} \left[\frac{\partial (\mathbf{g}_{33}^{\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^3)}{\partial X^2} - \frac{\partial (\mathbf{g}_{22}^{\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^2)}{\partial X^3} \right] \hat{\mathbf{e}}_1 + \mathbf{g}_{33}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{g}_{11}^{-\frac{1}{2}} \left[\frac{\partial (\mathbf{g}_{11}^{\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^1)}{\partial X^3} - \frac{\partial (\mathbf{g}_{33}^{\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^3)}{\partial X^1} \right] \hat{\mathbf{e}}_2 + \mathbf{g}_{11}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{g}_{22}^{-\frac{1}{2}} \left[\frac{\partial (\mathbf{g}_{22}^{\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^2)}{\partial X^1} - \frac{\partial (\mathbf{g}_{11}^{\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^1)}{\partial X^2} \right] \hat{\mathbf{e}}_3$$

$$\operatorname{rot} \mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{g}_{22}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{g}_{33}^{-\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{e}}_1 & \mathbf{g}_{33}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{g}_{11}^{-\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{e}}_2 & \mathbf{g}_{11}^{-\frac{1}{2}} \mathbf{g}_{22}^{-\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{e}}_3 \\ \frac{\partial}{\partial X^1} & \frac{\partial}{\partial X^2} & \frac{\partial}{\partial X^3} \\ \mathbf{g}_{11}^{\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^1 & \mathbf{g}_{22}^{\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^2 & \mathbf{g}_{33}^{\frac{1}{2}} \hat{\mathbf{A}}^3 \end{bmatrix}$$

PRZYKŁAD

W układzie współrzędnych sferycznych

$$x^1 = r, \quad x^2 = \theta, \quad x^3 = \varphi, \quad x^4 = x^4$$

$$g_{11} = g_{rr} = 1, \quad g_{22} = g_{\theta\theta} = r^2, \quad g_{33} = g_{\varphi\varphi} = r^2 \sin^2 \theta, \quad g_{44} = g_{44} = 1, \quad g^{\frac{1}{2}} = r^2 \sin \theta$$

$$\mathbf{e}_1 = \mathbf{e}_r, \quad \mathbf{e}_2 = \mathbf{e}_\theta, \quad \mathbf{e}_3 = \mathbf{e}_\varphi, \quad \mathbf{e}_4 = \mathbf{e}_4, \quad \mathbf{A}^1 = \mathbf{A}^r, \quad \mathbf{A}^2 = \mathbf{A}^\theta, \quad \mathbf{A}^3 = \mathbf{A}^\varphi, \quad \mathbf{A}^4 = \mathbf{A}^4$$

$$\hat{\mathbf{e}}_1 = \hat{\mathbf{e}}_r, \quad \hat{\mathbf{e}}_2 = \hat{\mathbf{e}}_\theta, \quad \hat{\mathbf{e}}_3 = \hat{\mathbf{e}}_\varphi, \quad \hat{\mathbf{e}}_4 = \hat{\mathbf{e}}_4, \quad \hat{\mathbf{A}}^1 = \hat{\mathbf{A}}^r, \quad \hat{\mathbf{A}}^2 = \hat{\mathbf{A}}^\theta, \quad \hat{\mathbf{A}}^3 = \hat{\mathbf{A}}^\varphi, \quad \hat{\mathbf{A}}^4 = \hat{\mathbf{A}}^4$$

Dywergencja wektora kontrawariantnego względem bazy $(\mathbf{e}_r, \mathbf{e}_\theta, \mathbf{e}_\varphi, \mathbf{e}_4)$

$$\operatorname{div} \mathbf{A} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial(r^2 \mathbf{A}^r)}{\partial r} + \frac{1}{\sin \theta} \frac{\partial(\sin \theta \mathbf{A}^\theta)}{\partial \theta} + \frac{\partial \mathbf{A}^\varphi}{\partial \varphi} + \frac{\partial \mathbf{A}^4}{\partial x^4}, \quad \mathbf{A} = \mathbf{A}^r \mathbf{e}_r + \mathbf{A}^\theta \mathbf{e}_\theta + \mathbf{A}^\varphi \mathbf{e}_\varphi + \mathbf{A}^4 \mathbf{e}_4$$

Dywergencja wektora kontrawariantnego względem bazy $(\hat{\mathbf{e}}_r, \hat{\mathbf{e}}_\theta, \hat{\mathbf{e}}_\varphi, \hat{\mathbf{e}}_4)$

$$\operatorname{div} \mathbf{A} = \frac{1}{r^2} \frac{\partial(r^2 \hat{\mathbf{A}}^r)}{\partial r} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial(\sin \theta \hat{\mathbf{A}}^\theta)}{\partial \theta} + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial \hat{\mathbf{A}}^\varphi}{\partial \varphi} + \frac{\partial \hat{\mathbf{A}}^4}{\partial x^4}, \quad \mathbf{A} = \hat{\mathbf{A}}^r \hat{\mathbf{e}}_r + \hat{\mathbf{A}}^\theta \hat{\mathbf{e}}_\theta + \hat{\mathbf{A}}^\varphi \hat{\mathbf{e}}_\varphi + \hat{\mathbf{A}}^4 \hat{\mathbf{e}}_4$$

Gradient funkcji skalarnej ϕ względem bazy $(\mathbf{e}^r, \mathbf{e}^\theta, \mathbf{e}^\varphi, \mathbf{e}^4)$

$$\operatorname{grad} \phi = \frac{\partial \phi}{\partial r} \mathbf{e}^r + \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \mathbf{e}^\theta + \frac{\partial \phi}{\partial \varphi} \mathbf{e}^\varphi + \frac{\partial \phi}{\partial x^4} \mathbf{e}^4$$

Gradient funkcji skalarnej ϕ względem bazy $(\mathbf{e}_r, \mathbf{e}_\theta, \mathbf{e}_\varphi, \mathbf{e}_4)$

$$\operatorname{grad} \phi = g_{rr}^{-1} \frac{\partial \phi}{\partial r} \mathbf{e}_r + g_{\theta\theta}^{-1} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \mathbf{e}_\theta + g_{\varphi\varphi}^{-1} \frac{\partial \phi}{\partial \varphi} \mathbf{e}_\varphi + g_{44}^{-1} \frac{\partial \phi}{\partial x^4} \mathbf{e}_4$$

$$\operatorname{grad} \phi = \frac{\partial \phi}{\partial r} \mathbf{e}_r + \frac{1}{r^2} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \mathbf{e}_\theta + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial \phi}{\partial \varphi} \mathbf{e}_\varphi + \frac{\partial \phi}{\partial x^4} \mathbf{e}_4$$

Gradient funkcji skalarnej ϕ względem bazy $(\hat{\mathbf{e}}_r, \hat{\mathbf{e}}_\theta, \hat{\mathbf{e}}_\varphi, \hat{\mathbf{e}}_4)$

$$\operatorname{grad} \phi = g_{rr}^{-\frac{1}{2}} \frac{\partial \phi}{\partial r} \hat{\mathbf{e}}_r + g_{\theta\theta}^{-\frac{1}{2}} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \hat{\mathbf{e}}_\theta + g_{\varphi\varphi}^{-\frac{1}{2}} \frac{\partial \phi}{\partial \varphi} \hat{\mathbf{e}}_\varphi + g_{44}^{-\frac{1}{2}} \frac{\partial \phi}{\partial x^4} \hat{\mathbf{e}}_4$$

$$\operatorname{grad} \phi = \frac{\partial \phi}{\partial r} \hat{\mathbf{e}}_r + \frac{1}{r} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \hat{\mathbf{e}}_\theta + \frac{1}{r \sin \theta} \frac{\partial \phi}{\partial \varphi} \hat{\mathbf{e}}_\varphi + \frac{\partial \phi}{\partial x^4} \hat{\mathbf{e}}_4$$

Laplasjan funkcji skalarnej ϕ

$$\nabla^2 \phi = g^{-\frac{1}{2}} \frac{\partial}{\partial r} \left(g_{rr}^{-1} g^{\frac{1}{2}} \frac{\partial \phi}{\partial r} \right) + g^{-\frac{1}{2}} \frac{\partial}{\partial \theta} \left(g_{\theta\theta}^{-1} g^{\frac{1}{2}} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} \right) + g^{-\frac{1}{2}} \frac{\partial}{\partial \varphi} \left(g_{\varphi\varphi}^{-1} g^{\frac{1}{2}} \frac{\partial \phi}{\partial \varphi} \right) + g^{-\frac{1}{2}} \frac{\partial}{\partial x^4} \left(g_{44}^{-1} g^{\frac{1}{2}} \frac{\partial \phi}{\partial x^4} \right)$$

$$\nabla^2 \phi = \frac{\partial^2 \phi}{\partial r^2} + \frac{2}{r} \frac{\partial \phi}{\partial r} + \frac{1}{r^2} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \theta^2} + \frac{\operatorname{ctg} \theta}{r^2} \frac{\partial \phi}{\partial \theta} + \frac{1}{r^2 \sin^2 \theta} \frac{\partial^2 \phi}{\partial \varphi^2} + r^2 \sin \theta \frac{\partial \phi}{\partial x^4}$$

Rotacja wektora kontrawariantnego względem bazy $(\hat{\mathbf{e}}_r, \hat{\mathbf{e}}_\theta, \hat{\mathbf{e}}_\varphi)$

$$\operatorname{rot} \mathbf{A} = \left[\frac{1}{r \sin \theta} \cdot \left(\frac{\partial}{\partial \theta} (\hat{\mathbf{A}}^\varphi \sin \theta) - \frac{\partial \hat{\mathbf{A}}^\theta}{\partial \varphi} \right) \right] \hat{\mathbf{e}}_r + \left[\frac{1}{r \sin \theta} \cdot \frac{\partial \hat{\mathbf{A}}^r}{\partial \varphi} - \frac{1}{r} \cdot \left(\frac{\partial}{\partial r} (r \hat{\mathbf{A}}^\varphi) \right) \right] \hat{\mathbf{e}}_\theta +$$

$$+ \left[\frac{1}{r} \cdot \frac{\partial (r \hat{\mathbf{A}}^\theta)}{\partial r} - \frac{1}{r} \cdot \frac{\partial \hat{\mathbf{A}}^r}{\partial \theta} \right] \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

$$\mathbf{A} = \hat{\mathbf{A}}^r \hat{\mathbf{e}}_r + \hat{\mathbf{A}}^\theta \hat{\mathbf{e}}_\theta + \hat{\mathbf{A}}^\varphi \hat{\mathbf{e}}_\varphi$$

8 ALGEBRA TENSORÓW

- **Dodawanie tensorów**

Dodawac można tensory tego samego typu i rzędu. Sumą tensorów kowariantnych drugiego rzędu $A_{\mu\nu}$ i $B_{\mu\nu}$ nazywamy tensor kowariantny drugiego rzędu $C_{\mu\nu}$

$$C_{\mu\nu} = A_{\mu\nu} + B_{\mu\nu}.$$

DOWÓD

$$C'_{\mu\nu} = \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x^\beta}{\partial x'^\nu} C_{\alpha\beta}$$

$$A'_{\mu\nu} + B'_{\mu\nu} = \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x^\beta}{\partial x'^\nu} A_{\alpha\beta} + \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x^\beta}{\partial x'^\nu} B_{\alpha\beta} = \frac{\partial x^\alpha}{\partial x'^\mu} \frac{\partial x^\beta}{\partial x'^\nu} (A_{\alpha\beta} + B_{\alpha\beta})$$

Tensor $C_{\alpha\beta}$ i $(A_{\alpha\beta} + B_{\alpha\beta})$ są identyczne.

Sumą tensorów kontrawariantnych drugiego rzędu $A^{\mu\nu}$ i $B^{\mu\nu}$ nazywamy tensor kontrawariantny drugiego rzędu $C^{\mu\nu}$

$$C^{\mu\nu} = A^{\mu\nu} + B^{\mu\nu}.$$

Sumą tensorów mieszanych drugiego rzędu A^μ_ν i B^μ_ν nazywamy tensor mieszany drugiego rzędu C^μ_ν

$$C^\mu_\nu = A^\mu_\nu + B^\mu_\nu.$$

Sumy tensorów innych typów i rzędów definiuje się analogicznie.

- **Mnożenie tensorów**

Iloczynem tensorów $A_{\alpha_1\alpha_2}$ i $B_{\alpha_3\alpha_4}$ nazywamy tensor $C_{\alpha_1\alpha_2\alpha_3\alpha_4}$

$$C_{\alpha_1\alpha_2\alpha_3\alpha_4} = A_{\alpha_1\alpha_2} B_{\alpha_3\alpha_4}.$$

DOWÓD

$$C'_{\alpha_1\alpha_2\alpha_3\alpha_4} = \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{\alpha_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{\alpha_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{\alpha_3}} \frac{\partial x^{\beta_4}}{\partial x'^{\alpha_4}} C_{\beta_1\beta_2\beta_3\beta_4}$$

$$A'_{\alpha_1\alpha_2} B'_{\alpha_3\alpha_4} = \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{\alpha_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{\alpha_2}} A_{\beta_1\beta_2} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{\alpha_3}} \frac{\partial x^{\beta_4}}{\partial x'^{\alpha_4}} B_{\beta_3\beta_4} = \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{\alpha_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{\alpha_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{\alpha_3}} \frac{\partial x^{\beta_4}}{\partial x'^{\alpha_4}} A_{\beta_1\beta_2} B_{\beta_3\beta_4}$$

Tensor $C_{\beta_1\beta_2\beta_3\beta_4}$ jest identyczny z tensorem $A_{\beta_1\beta_2} B_{\beta_3\beta_4}$.

A oto inne przykłady iloczynów tensorów.

$$C^{\alpha_3\alpha_4}_{\alpha_1\alpha_2} = A_{\alpha_1\alpha_2} B^{\alpha_3\alpha_4}$$

$$C^{\alpha_1\alpha_3}_{\alpha_2\alpha_4} = A^{\alpha_1}_{\alpha_2} B^{\alpha_3}_{\alpha_4}$$

- **Zwężanie (kontrakcja) tensorów**

Zwężanie (kontrakcja) tensorów jest operacją wykonywaną na tensorach mieszanych rzędu nie mniejszego niż dwa polegającą na przyrównaniu dwóch wskaźników jednego górnego i jednego dolnego, co prowadzi do obniżenia rzędu zwężanego tensora o dwa. Poniżej zilustrowaliśmy kontrakcję tensora mieszanego czwartego rzędu.

$$T^{\alpha}_{\beta\mu\nu} \xrightarrow{\alpha=\beta} T^{\alpha}_{\alpha\mu\nu} = T_{\mu\nu}$$

$$\begin{aligned}
 T'_{v_1 v_2 v_3}{}^{\mu_1} &= \frac{\partial x'^{\mu_1}}{\partial x^{\alpha_1}} \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{v_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3}{}^{\alpha_1} \\
 &\quad \downarrow \mu_1 = v_1 \\
 T''_{v_1 v_2 v_3}{}^{v_1} &= \frac{\partial x'^{v_1}}{\partial x^{\alpha_1}} \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{v_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3}{}^{\alpha_1} \\
 &\quad \downarrow \frac{\partial x'^{v_1}}{\partial x^{\alpha_1}} \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{v_1}} = \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x^{\alpha_1}} = \delta_{\alpha_1}^{\beta_1} \\
 T'''_{v_1 v_2 v_3}{}^{v_1} &= \delta_{\alpha_1}^{\beta_1} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3}{}^{\alpha_1} = \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3}{}^{\beta_1} \\
 T''''_{v_1 v_2 v_3}{}^{v_1} &= \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3}{}^{\beta_1}
 \end{aligned}$$

Tensory $T''_{v_1 v_2 v_3}{}^{v_1}$ i $T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3}{}^{\beta_1}$ formalnie są identyczne z tensorami odpowiednio $T'_{v_2 v_3}$ i $T_{\beta_2 \beta_3}$.

$$T'_{v_2 v_3} = \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} T_{\beta_2 \beta_3}$$

PRZYKŁAD

Kontrakcja tensora mieszanego drugiego rzędu T_{ν}^{μ} daje ślad tego tensora $\sum_{\mu=1}^4 T_{\mu}^{\mu}$.

- Obniżanie i podnoszenie wskaźników**

Obniżanie wskaźników jest operacją umożliwiającą zmianę typu składowych tensora zawierającego co najmniej jeden wskaźnik górny poprzez kontrakcję iloczynu kowariantnego tensora metrycznego z danym tensorem.

$$g_{v_1 \mu_1} T_{v_2 v_3}{}^{\mu_1} = T_{v_1 \mu_1 v_2 v_3}{}^{\mu_1} = T_{v_1 v_2 v_3}$$

DOWÓD

$$\begin{aligned}
 g'_{v_1 \mu_1} T_{v_2 v_3}{}^{\mu_1} &= \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{v_1}} \frac{\partial x^{\alpha_1}}{\partial x'^{\mu_1}} g_{\beta_1 \alpha_1} \frac{\partial x'^{\mu_1}}{\partial x^{\alpha_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} T_{\beta_2 \beta_3}{}^{\alpha_1} = \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{v_1}} \frac{\partial x^{\alpha_1}}{\partial x^{\alpha_1}} \frac{\partial x'^{\mu_1}}{\partial x'^{\mu_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} g_{\beta_1 \alpha_1} T_{\beta_2 \beta_3}{}^{\alpha_1} = \\
 &= \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{v_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} g_{\beta_1 \alpha_1} T_{\beta_2 \beta_3}{}^{\alpha_1} \\
 T'_{v_1 v_2 v_3} &= \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{v_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3}. \quad \text{Tensor } T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3} \text{ jest identyczny z tensorem } g_{\beta_1 \alpha_1} T_{\beta_2 \beta_3}{}^{\alpha_1}.
 \end{aligned}$$

Podnoszenie wskaźników jest operacją umożliwiającą zmianę typu składowych tensora zawierającego co najmniej jeden wskaźnik dolny poprzez kontrakcję iloczynu kontrawariantnego tensora metrycznego z danym tensorem.

$$g^{v_1 \mu_1} T_{v_1 v_2 v_3} = T_{v_1 v_2 v_3}{}^{\mu_1} = T_{v_2 v_3}{}^{\mu_1}$$

DOWÓD

$$\begin{aligned}
 g^{v_1 \mu_1} T'_{v_1 v_2 v_3} &= \frac{\partial x'^{v_1}}{\partial x^{\beta_1}} \frac{\partial x'^{\mu_1}}{\partial x^{\alpha_1}} g^{\beta_1 \alpha_1} \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x'^{v_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3} = \frac{\partial x'^{v_1}}{\partial x'^{v_1}} \frac{\partial x^{\beta_1}}{\partial x^{\beta_1}} \frac{\partial x'^{\mu_1}}{\partial x^{\alpha_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} g^{\beta_1 \alpha_1} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3} = \\
 &= \frac{\partial x'^{\mu_1}}{\partial x^{\alpha_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} g^{\beta_1 \alpha_1} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3} \\
 T_{v_2 v_3}{}^{\mu_1} &= \frac{\partial x'^{\mu_1}}{\partial x^{\alpha_1}} \frac{\partial x^{\beta_2}}{\partial x'^{v_2}} \frac{\partial x^{\beta_3}}{\partial x'^{v_3}} T_{\beta_2 \beta_3}{}^{\alpha_1}. \quad \text{Tensor } g^{\beta_1 \alpha_1} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3} \text{ jest identyczny z tensorem } T_{\beta_2 \beta_3}{}^{\alpha_1}.
 \end{aligned}$$

A oto przykłady operacji zmiany położenia wskaźników.

$$\begin{aligned} g_{\mu\nu} T^\nu &= T_{\mu\nu}^\nu = T_\mu \\ g^{\mu\nu} T_\nu &= T_\nu^{\mu\nu} = T^\mu \\ g_{\sigma\nu} T^{\mu\nu} &= T_{\sigma\nu}^{\mu\nu} = T_\sigma^\mu \\ g^{\sigma\nu} T_{\mu\nu} &= T_{\mu\nu}^{\sigma\nu} = T_\mu^\sigma \\ g_{\alpha\sigma} T_\beta^\sigma &= T_{\alpha\sigma\beta}^\sigma = T_{\alpha\beta} \\ g^{\alpha\sigma} T_\sigma^\beta &= T_\sigma^{\alpha\sigma\beta} = T^{\alpha\beta} \\ g^{\alpha\lambda} T_{\lambda\beta\mu\nu} &= T_{\beta\mu\nu}^\alpha \end{aligned}$$

• **Zamiana składowych kontrawariantnych na kowariantne i vice versa**

Poznane wcześniej relacje pozwalają na zamianę składowych kontrawariantnych na kowariantne i vice versa.

$$\begin{aligned} A_\mu &= \sum_{\nu=1}^4 g_{\mu\nu} A^\nu \\ A^\mu &= \sum_{\nu=1}^4 g^{\mu\nu} A_\nu \\ g_{\mu\alpha} g_{\beta\nu} T^{\mu\nu} &= g_{\mu\alpha} T_{\beta\nu}^{\mu\nu} = g_{\mu\alpha} T_\beta^\mu = T_{\mu\alpha\beta}^\mu = T_{\alpha\beta} \\ g^{\mu\alpha} g^{\beta\nu} T_{\mu\nu} &= g^{\mu\alpha} T_{\mu\nu}^{\beta\nu} = g^{\mu\alpha} T_\mu^\beta = T_\mu^{\mu\alpha\beta} = T^{\alpha\beta} \end{aligned}$$

W ortogonalnym układzie współrzędnych

$$g_{\mu\nu} = \begin{bmatrix} g_{11} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & g_{22} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & g_{33} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & g_{44} \end{bmatrix}, \quad g^{\mu\nu} = \begin{bmatrix} g^{11} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & g^{22} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & g^{33} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & g^{44} \end{bmatrix}$$

$$g^{11} = \frac{1}{g_{11}}, \quad g^{22} = \frac{1}{g_{22}}, \quad g^{33} = \frac{1}{g_{33}}, \quad g^{44} = \frac{1}{g_{44}}$$

$$A_1 = g_{11} A^1, \quad A_2 = g_{22} A^2, \quad A_3 = g_{33} A^3, \quad A_4 = g_{44} A^4$$

$$A^1 = g^{11} A_1, \quad A^2 = g^{22} A_2, \quad A^3 = g^{33} A_3, \quad A^4 = g^{44} A_4$$

W orthonormalnym układzie współrzędnych

$$g_{\mu\nu} = g^{\mu\nu} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$A_1 = A^1, \quad A_2 = A^2, \quad A_3 = A^3, \quad A_4 = A^4$$

nie ma różnicy między składowymi kowariantnymi i kontrawariantnymi wektora.

• **Operacja symetryzowania**

Tensor otrzymany wskutek symetryzowania będziemy oznaczali przez $T_{(\alpha_1 \dots \alpha_m)}$. Każdą składową $T_{(\alpha_1 \dots \alpha_m)}$ tworzymy, sumując $m!$ składowych uzyskanych z wyjściowego tensora $T_{\alpha_1 \alpha_2 \dots \alpha_m}$ poprzez permutacje indeksów $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m$.

$$T_{(\alpha_1 \dots \alpha_m)} = \frac{1}{m!} (T_{\alpha_1 \alpha_2 \dots \alpha_m} + \dots + T_{\alpha_m \dots \alpha_2 \alpha_1}).$$

Tensor $T_{(\alpha_1 \dots \alpha_m)}$ jest tensorem symetrycznym. Operacja symetryzowania może być stosowana tylko do indeksów jednego rodzaju.

PRZYKŁAD

$$T_{(\alpha_1 \alpha_2)} = \frac{1}{2!} (T_{\alpha_1 \alpha_2} + T_{\alpha_2 \alpha_1})$$

$$T_{(\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3)} = \frac{1}{3!} (T_{\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3} + T_{\alpha_1 \alpha_3 \alpha_2} + T_{\alpha_2 \alpha_1 \alpha_3} + T_{\alpha_2 \alpha_3 \alpha_1} + T_{\alpha_3 \alpha_1 \alpha_2} + T_{\alpha_3 \alpha_2 \alpha_1})$$

$$T_{(\alpha_1 \alpha_2) \alpha_3} = \frac{1}{2!} (T_{\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3} + T_{\alpha_2 \alpha_1 \alpha_3})$$

$$T_{\alpha_1 (\alpha_2 \alpha_3)} = \frac{1}{2!} (T_{\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3} + T_{\alpha_1 \alpha_3 \alpha_2})$$

$$T_{(\alpha_1 | \alpha_2 | \alpha_3)} = \frac{1}{2!} (T_{\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3} + T_{\alpha_3 \alpha_2 \alpha_1})$$

Symbol $(\alpha_1 | \alpha_2 | \alpha_3)$ oznacza, że operacja symetryzowania nie dotyczy indeksu α_2 .

• **Operacja alternowania**

Tensor powstały przez alternowanie oznaczany jest jako $T_{[\alpha_1 \dots \alpha_m]}$. Konstruujemy go tak jak poprzednio, z tą różnicą, że składowe o parzystej permutacji indeksów opatrujemy znakiem plus, a składowe o nieparzystej permutacji indeksów poprzedzamy znakiem minus.

$$T_{[\alpha_1 \dots \alpha_m]} = \frac{1}{m!} (T_{\alpha_1 \alpha_2 \dots \alpha_m} - T_{\alpha_2 \alpha_1 \dots \alpha_m} + \dots)$$

Tensor $T_{[\alpha_1 \dots \alpha_m]}$ jest tensorem antysymetrycznym.

Dzielenie przez $m!$ nie jest konieczne, ale wygodne.

PRZYKŁAD

$$T_{[\alpha_1 \alpha_2]} = \frac{1}{2!} (T_{\alpha_1 \alpha_2} - T_{\alpha_2 \alpha_1})$$

$$T_{[\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3]} = \frac{1}{3!} (T_{\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3} - T_{\alpha_1 \alpha_3 \alpha_2} - T_{\alpha_2 \alpha_1 \alpha_3} + T_{\alpha_2 \alpha_3 \alpha_1} + T_{\alpha_3 \alpha_1 \alpha_2} - T_{\alpha_3 \alpha_2 \alpha_1})$$

$$T_{[\alpha_1 \alpha_2] \alpha_3} = \frac{1}{2!} (T_{\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3} - T_{\alpha_2 \alpha_1 \alpha_3})$$

$$T_{\alpha_1 [\alpha_2 \alpha_3]} = \frac{1}{2!} (T_{\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3} - T_{\alpha_1 \alpha_3 \alpha_2})$$

$$T_{[\alpha_1 | \alpha_2 | \alpha_3]} = \frac{1}{2!} (T_{\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3} - T_{\alpha_3 \alpha_2 \alpha_1})$$

Symbol $[\alpha_1 | \alpha_2 | \alpha_3]$ oznacza, że operacja alternowania nie dotyczy indeksu α_2 .

9 ANALIZA TENSORÓW

- **Symbole Christoffela pierwszego i drugiego rodzaju**

Symbole Christoffela pierwszego i drugiego rodzaju oznaczane odpowiednio przez $\left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right]$ i $\Gamma_{\mu\nu}^\alpha$ są trójskładnikowymi symbolami niezwykle przydatnymi przy definiowaniu tensora krzywizny. Symbole Christoffela pierwszego rodzaju wyrazimy przez pochodne składowych tensora metrycznego, a symbole Christoffela drugiego rodzaju przez składowe tensora metrycznego i jego pochodne. Z definicji mamy

$$\left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right] \stackrel{\text{df}}{=} \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu} + \frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial x^\nu} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha} \right)$$

Symbole Christoffela pierwszego rodzaju

$$\Gamma_{\mu\nu}^\sigma \stackrel{\text{df}}{=} \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^4 g^{\sigma\alpha} \left(\frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu} + \frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial x^\nu} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha} \right)$$

Symbole Christoffela drugiego rodzaju

Używane są także inne oznaczenia symboli Christoffela.

$$\left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right] = [\mu \nu, \alpha] = \Gamma_{\mu\nu, \alpha}$$

$$\Gamma_{\mu\nu}^\alpha = \{ \mu\nu, \alpha \} = \left\{ \begin{smallmatrix} \alpha \\ \mu \nu \end{smallmatrix} \right\} = \left\{ \begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right\}$$

Symbole Christoffela posiadają następujące własności:

$$\left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} \nu & \mu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right]$$

$$\Gamma_{\mu\nu}^\alpha = \Gamma_{\nu\mu}^\alpha$$

$$\Gamma_{\mu\nu}^\sigma = \sum_{\alpha=1}^4 g^{\sigma\alpha} \left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right]$$

$$\left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \beta \end{smallmatrix} \right] = \sum_{\sigma=1}^4 g_{\beta\sigma} \Gamma_{\mu\nu}^\sigma$$

$$\frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\beta} = \left[\begin{smallmatrix} \nu & \beta \\ \mu \end{smallmatrix} \right] + \left[\begin{smallmatrix} \mu & \beta \\ \nu \end{smallmatrix} \right] = \sum_{\alpha} g_{\mu\alpha} \Gamma_{\nu\beta}^\alpha + \sum_{\alpha} g_{\nu\alpha} \Gamma_{\mu\beta}^\alpha$$

Powyższe własności wynikają z definicji symboli Christoffela, symetryczności tensora metrycznego $g_{\mu\nu} = g_{\nu\mu}$ oraz relacji $\sum_{\sigma=1}^4 g_{\beta\sigma} g^{\sigma\alpha} = \delta_{\beta}^{\alpha}$.

TWIERDZENIE

W układzie współrzędnych krzywoliniowych x^1, x^2, x^3, x^4 różniczki wektorów bazowych lokalnych układów

$$\mathbf{e}_\mu = \mathbf{e}_\mu(x^1, x^2, x^3, x^4), \quad \mu = 1, 2, 3, 4$$

dane są przez

$$d\mathbf{e}_\mu = \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial \mathbf{e}_\mu}{\partial x^\beta} dx^\beta = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \Gamma_{\mu\beta}^\alpha dx^\beta \mathbf{e}_\alpha$$

DOWÓD

Dla dowodu należy wykazać, że $\sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\mu\beta}^{\alpha} \mathbf{e}_{\alpha} = \frac{\partial \mathbf{e}_{\mu}}{\partial X^{\beta}}$.

$$\begin{aligned} \sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\mu\beta}^{\alpha} \mathbf{e}_{\alpha} &= \\ &\downarrow \Gamma_{\mu\beta}^{\alpha} = \frac{1}{2} \sum_{\nu=1}^4 g^{\alpha\nu} \left(\frac{\partial g_{\beta\nu}}{\partial X^{\mu}} + \frac{\partial g_{\nu\mu}}{\partial X^{\beta}} - \frac{\partial g_{\mu\beta}}{\partial X^{\nu}} \right) \\ &= \sum_{\alpha=1}^4 \frac{1}{2} \sum_{\nu=1}^4 g^{\alpha\nu} \left(\frac{\partial g_{\beta\nu}}{\partial X^{\mu}} + \frac{\partial g_{\nu\mu}}{\partial X^{\beta}} - \frac{\partial g_{\mu\beta}}{\partial X^{\nu}} \right) \mathbf{e}_{\alpha} = \\ &\downarrow g^{\alpha\nu} = \mathbf{e}^{\alpha} \cdot \mathbf{e}^{\nu}, \quad g_{\beta\nu} = \mathbf{e}_{\beta} \cdot \mathbf{e}_{\nu}, \quad g_{\nu\mu} = \mathbf{e}_{\nu} \cdot \mathbf{e}_{\mu}, \quad g_{\mu\beta} = \mathbf{e}_{\mu} \cdot \mathbf{e}_{\beta} \\ &= \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 (\mathbf{e}^{\alpha} \cdot \mathbf{e}^{\nu}) \left[\frac{\partial (\mathbf{e}_{\beta} \cdot \mathbf{e}_{\nu})}{\partial X^{\mu}} + \frac{\partial (\mathbf{e}_{\nu} \cdot \mathbf{e}_{\mu})}{\partial X^{\beta}} - \frac{\partial (\mathbf{e}_{\mu} \cdot \mathbf{e}_{\beta})}{\partial X^{\nu}} \right] \mathbf{e}_{\alpha} = \\ &= \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 (\mathbf{e}^{\alpha} \cdot \mathbf{e}^{\nu}) \left[\frac{\partial \mathbf{e}_{\beta}}{\partial X^{\mu}} \cdot \mathbf{e}_{\nu} + \frac{\partial \mathbf{e}_{\nu}}{\partial X^{\mu}} \cdot \mathbf{e}_{\beta} + \frac{\partial \mathbf{e}_{\nu}}{\partial X^{\beta}} \cdot \mathbf{e}_{\mu} + \frac{\partial \mathbf{e}_{\mu}}{\partial X^{\beta}} \cdot \mathbf{e}_{\nu} - \frac{\partial \mathbf{e}_{\mu}}{\partial X^{\nu}} \cdot \mathbf{e}_{\beta} - \frac{\partial \mathbf{e}_{\beta}}{\partial X^{\nu}} \cdot \mathbf{e}_{\mu} \right] \mathbf{e}_{\alpha} = \\ &\downarrow \frac{\partial \mathbf{e}_{\beta}}{\partial X^{\mu}} = \frac{\partial \mathbf{e}_{\mu}}{\partial X^{\beta}}, \quad \frac{\partial \mathbf{e}_{\nu}}{\partial X^{\mu}} = \frac{\partial \mathbf{e}_{\mu}}{\partial X^{\nu}}, \quad \frac{\partial \mathbf{e}_{\nu}}{\partial X^{\beta}} = \frac{\partial \mathbf{e}_{\beta}}{\partial X^{\nu}} \\ &= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\nu=1}^4 (\mathbf{e}^{\alpha} \cdot \mathbf{e}^{\nu}) \left(\frac{\partial \mathbf{e}_{\mu}}{\partial X^{\beta}} \cdot \mathbf{e}_{\nu} \right) \mathbf{e}_{\alpha} = \\ &\downarrow \text{Dalszą część dowodu pozostawiamy czytelnikowi.} \\ &= \frac{\partial \mathbf{e}_{\mu}}{\partial X^{\beta}} \end{aligned}$$

WNIOSEK

W prostoliniowych układach współrzędnych, czyli układach dla których $d\mathbf{e}_{\mu} = 0$ ($\mu = 1,2,3,4$), symbole Christoffela pierwszego i drugiego rodzaju są równe zeru.

• **Kontrakcja symboli Christoffela drugiego rodzaju**

$$\begin{aligned} \Gamma_{\mu\nu}^{\sigma} &= \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^4 g^{\sigma\alpha} \left(\frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial X^{\mu}} + \frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial X^{\nu}} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial X^{\alpha}} \right) \\ \sum_{\nu} \sum_{\alpha} g^{\nu\alpha} \frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial X^{\nu}} &= \sum_{\nu} \sum_{\alpha} g^{\alpha\nu} \frac{\partial g_{\nu\mu}}{\partial X^{\alpha}} \\ \text{zamieniliśmy rolami ślepe wskaźniki} \\ g^{\nu\alpha} &= g^{\alpha\nu} \\ g_{\mu\nu} &= g_{\nu\mu} \\ \sum_{\nu} \sum_{\alpha} g^{\nu\alpha} \frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial X^{\mu}} &= \frac{\partial \ln g}{\partial X^{\mu}} \\ g &= \det[g_{\mu\nu}] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{\mu\nu}^{\sigma} &= \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^4 g^{\sigma\alpha} \left(\frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial X^{\mu}} + \frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial X^{\nu}} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial X^{\alpha}} \right) \\ &\downarrow \sigma = \nu \\ \sum_{\nu=1}^4 \Gamma_{\mu\nu}^{\nu} &= \frac{1}{2} \sum_{\nu} \sum_{\alpha} g^{\nu\alpha} \left(\frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial X^{\mu}} + \frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial X^{\nu}} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial X^{\alpha}} \right) \\ \sum_{\nu=1}^4 \Gamma_{\mu\nu}^{\nu} &= \frac{1}{2} \sum_{\nu} \sum_{\alpha} g^{\nu\alpha} \frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial X^{\mu}} = \frac{1}{2} \frac{\partial \ln g}{\partial X^{\mu}} = \\ &= \frac{1}{2g} \frac{\partial g}{\partial X^{\mu}} = \frac{\partial \frac{1}{2} \ln g}{\partial X^{\mu}} = \frac{\partial \ln g^{\frac{1}{2}}}{\partial X^{\mu}} = g^{-\frac{1}{2}} \frac{\partial g^{\frac{1}{2}}}{\partial X^{\mu}} \end{aligned}$$

• Własności transformacyjne symboli Christoffela pierwszego rodzaju

$$\left[\begin{matrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{matrix} \right]' = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g'_{\nu\alpha}}{\partial x'^{\mu}} + \frac{\partial g'_{\alpha\mu}}{\partial x'^{\nu}} - \frac{\partial g'_{\mu\nu}}{\partial x'^{\alpha}} \right)$$

$$g'_{\nu\alpha} = \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}} g_{\lambda\beta}, \quad g'_{\alpha\mu} = \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} g_{\beta\kappa}, \quad g'_{\mu\nu} = \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} g_{\kappa\lambda}$$

$$\frac{\partial g'_{\nu\alpha}}{\partial x'^{\mu}} = \frac{\partial^2 x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu} \partial x'^{\mu}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}} g_{\lambda\beta} + \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} \frac{\partial^2 x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha} \partial x'^{\mu}} g_{\lambda\beta} + \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial g_{\lambda\beta}}{\partial x^{\kappa}} \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} =$$

$$\frac{\partial g'_{\alpha\mu}}{\partial x'^{\nu}} = \frac{\partial^2 x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha} \partial x'^{\nu}} \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} g_{\beta\kappa} + \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial^2 x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu} \partial x'^{\nu}} g_{\beta\kappa} + \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial g'_{\beta\kappa}}{\partial x^{\lambda}} \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} =$$

$$= \frac{\partial^2 x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha} \partial x'^{\nu}} \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} g_{\beta\kappa} + \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial^2 x^{\lambda}}{\partial x'^{\mu} \partial x'^{\nu}} g_{\beta\lambda} + \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial g'_{\beta\kappa}}{\partial x^{\lambda}} \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}}$$

$$\frac{\partial g'_{\mu\nu}}{\partial x'^{\alpha}} = \frac{\partial^2 x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu} \partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} g_{\kappa\lambda} + \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial^2 x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu} \partial x'^{\alpha}} g_{\kappa\lambda} + \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} \frac{\partial g_{\kappa\lambda}}{\partial x^{\beta}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}} =$$

$$= \frac{\partial^2 x^{\beta}}{\partial x'^{\mu} \partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} g_{\beta\lambda} + \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial^2 x^{\beta}}{\partial x'^{\nu} \partial x'^{\alpha}} g_{\kappa\beta} + \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} \frac{\partial g_{\kappa\lambda}}{\partial x^{\beta}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}}$$

$$g_{\lambda\beta} = g_{\beta\lambda}, \quad g_{\beta\kappa} = g_{\kappa\beta}$$

$$\left[\begin{matrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{matrix} \right]' = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{\lambda\beta}}{\partial x^{\kappa}} + \frac{\partial g_{\beta\kappa}}{\partial x^{\lambda}} - \frac{\partial g_{\kappa\lambda}}{\partial x^{\beta}} \right) \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} + g_{\lambda\beta} \frac{\partial^2 x^{\lambda}}{\partial x'^{\mu} \partial x'^{\nu}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}}$$

$$\left[\begin{matrix} \kappa & \lambda \\ \beta \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{\lambda\beta}}{\partial x^{\kappa}} + \frac{\partial g_{\beta\kappa}}{\partial x^{\lambda}} - \frac{\partial g_{\kappa\lambda}}{\partial x^{\beta}} \right)$$

$$\left[\begin{matrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{matrix} \right]' = \left[\begin{matrix} \kappa & \lambda \\ \beta \end{matrix} \right] \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}} \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} + g_{\lambda\beta} \frac{\partial^2 x^{\lambda}}{\partial x'^{\mu} \partial x'^{\nu}} \frac{\partial x^{\beta}}{\partial x'^{\alpha}}$$

Symbole Christoffela pierwszego rodzaju nie są składowymi tensora.

• Własności transformacyjne symboli Christoffela drugiego rodzaju

$$\Gamma_{\mu\nu}^{\sigma} = g'^{\sigma\alpha} \left[\begin{matrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{matrix} \right]'$$

$$g'^{\sigma\alpha} = \frac{\partial x'^{\sigma}}{\partial x^{\omega}} \frac{\partial x'^{\alpha}}{\partial x^{\beta}} g^{\omega\beta}, \quad g_{\lambda\beta} = g_{\beta\lambda}, \quad g^{\omega\beta} g_{\beta\lambda} = g^{\omega}_{\lambda} = \delta^{\omega}_{\lambda}$$

$$\Gamma_{\mu\nu}^{\sigma} = g^{\omega\beta} \left[\begin{matrix} \kappa & \lambda \\ \beta \end{matrix} \right] \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} \frac{\partial x'^{\sigma}}{\partial x^{\omega}} + \frac{\partial^2 x^{\omega}}{\partial x'^{\mu} \partial x'^{\nu}} \frac{\partial x'^{\sigma}}{\partial x^{\omega}}$$

$$\Gamma_{\kappa\lambda}^{\omega} = g^{\omega\beta} \left[\begin{matrix} \kappa & \lambda \\ \beta \end{matrix} \right]$$

$$\Gamma_{\mu\nu}^{\sigma} = \Gamma_{\kappa\lambda}^{\omega} \frac{\partial x^{\kappa}}{\partial x'^{\mu}} \frac{\partial x^{\lambda}}{\partial x'^{\nu}} \frac{\partial x'^{\sigma}}{\partial x^{\omega}} + \frac{\partial^2 x^{\omega}}{\partial x'^{\mu} \partial x'^{\nu}} \frac{\partial x'^{\sigma}}{\partial x^{\omega}}$$

Symbole Christoffela drugiego rodzaju nie są składowymi tensora.

Jeżeli układ współrzędnych (x^1, x^2, x^3, x^4) jest prostoliniowy, to $\left[\begin{matrix} \kappa & \lambda \\ \beta \end{matrix} \right] = 0$ i $\Gamma_{\kappa\lambda}^{\omega} = 0$. Wzory transformacyjne wtedy znacznie się upraszczają.

| | |
|---|---|
| $\mathbf{g}^{v\alpha} = \mathbf{e}^v \mathbf{e}^\alpha$ $\mathbf{g}_{v\alpha} = \mathbf{e}_v \mathbf{e}_\alpha$ $\mathbf{e}^\alpha \mathbf{e}_v = \delta_v^\alpha$ $\mathbf{e}^v \mathbf{e}_\alpha = \delta_\alpha^v$ $\frac{\partial \mathbf{e}_\mu}{\partial X^v} = \frac{\partial \mathbf{e}_v}{\partial X^\mu}$ | $\begin{aligned} \sum_{v=1}^4 \Gamma_{\mu v}^v &= \frac{1}{2} \sum_{v=1}^4 \sum_{\alpha=1}^4 \mathbf{g}^{v\alpha} \frac{\partial \mathbf{g}_{v\alpha}}{\partial X^\mu} = \\ &= \frac{1}{2} \sum_{v=1}^4 \sum_{\alpha=1}^4 \mathbf{e}^v \mathbf{e}^\alpha \frac{\partial (\mathbf{e}_v \mathbf{e}_\alpha)}{\partial X^\mu} = \frac{1}{2} \sum_{v=1}^4 \sum_{\alpha=1}^4 \left(\mathbf{e}^v \mathbf{e}^\alpha \mathbf{e}_v \frac{\partial \mathbf{e}_\alpha}{\partial X^\mu} + \mathbf{e}^v \mathbf{e}^\alpha \mathbf{e}_\alpha \frac{\partial \mathbf{e}_v}{\partial X^\mu} \right) = \\ &= \frac{1}{2} \sum_{v=1}^4 \sum_{\alpha=1}^4 \left(\delta_v^\alpha \mathbf{e}^v \frac{\partial \mathbf{e}_\alpha}{\partial X^\mu} + \delta_\alpha^v \mathbf{e}^\alpha \frac{\partial \mathbf{e}_v}{\partial X^\mu} \right) = \sum_{v=1}^4 \mathbf{e}^v \frac{\partial \mathbf{e}_v}{\partial X^\mu} \end{aligned}$ |
| $\sum_{v=1}^4 \Gamma_{\mu v}^v = \sum_{v=1}^4 \mathbf{e}^v \frac{\partial \mathbf{e}_v}{\partial X^\mu} = \sum_{v=1}^4 \mathbf{e}^v \frac{\partial \mathbf{e}_\mu}{\partial X^v}$ | |

Wyznamy teraz wielkość $\sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\alpha\alpha}^\beta$.

$$\Gamma_{\alpha\lambda}^\beta = \frac{1}{2} \sum_{\mu=1}^4 \mathbf{g}^{\beta\mu} \left(\frac{\partial \mathbf{g}_{\lambda\mu}}{\partial X^\alpha} + \frac{\partial \mathbf{g}_{\mu\alpha}}{\partial X^\lambda} - \frac{\partial \mathbf{g}_{\alpha\lambda}}{\partial X^\mu} \right)$$

$\alpha = \lambda$

$$\sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\alpha\alpha}^\beta = \frac{1}{2} \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \mathbf{g}^{\beta\mu} \left(\frac{\partial \mathbf{g}_{\alpha\mu}}{\partial X^\alpha} + \frac{\partial \mathbf{g}_{\mu\alpha}}{\partial X^\alpha} - \frac{\partial \mathbf{g}_{\alpha\alpha}}{\partial X^\mu} \right)$$

$\mathbf{g}_{\alpha\mu} = \mathbf{g}_{\mu\alpha}$

$$\sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\alpha\alpha}^\beta = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \mathbf{g}^{\beta\mu} \left(\frac{\partial \mathbf{g}_{\alpha\mu}}{\partial X^\alpha} - \frac{1}{2} \frac{\partial \mathbf{g}_{\alpha\alpha}}{\partial X^\mu} \right)$$

$\mathbf{g}_{\alpha\mu} = \mathbf{e}_\alpha \cdot \mathbf{e}_\mu, \quad \mathbf{g}_{\alpha\alpha} = \mathbf{e}_\alpha \cdot \mathbf{e}_\alpha$

$$\sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\alpha\alpha}^\beta = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \mathbf{g}^{\beta\mu} \left(\frac{\partial (\mathbf{e}_\alpha \cdot \mathbf{e}_\mu)}{\partial X^\alpha} - \frac{1}{2} \frac{\partial (\mathbf{e}_\alpha \cdot \mathbf{e}_\alpha)}{\partial X^\mu} \right)$$

$$\sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\alpha\alpha}^\beta = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \mathbf{g}^{\beta\mu} \left(\mathbf{e}_\mu \frac{\partial \mathbf{e}_\alpha}{\partial X^\alpha} + \mathbf{e}_\alpha \frac{\partial \mathbf{e}_\mu}{\partial X^\alpha} - \mathbf{e}_\alpha \frac{\partial \mathbf{e}_\alpha}{\partial X^\mu} \right)$$

$\mathbf{g}^{\beta\mu} = \mathbf{e}^\beta \mathbf{e}^\mu$

$$\sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\alpha\alpha}^\beta = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \left(\mathbf{e}^\beta \mathbf{e}^\mu \mathbf{e}_\mu \frac{\partial \mathbf{e}_\alpha}{\partial X^\alpha} + \mathbf{e}^\beta \mathbf{e}^\mu \mathbf{e}_\alpha \frac{\partial \mathbf{e}_\mu}{\partial X^\alpha} - \mathbf{e}^\beta \mathbf{e}^\mu \mathbf{e}_\alpha \frac{\partial \mathbf{e}_\alpha}{\partial X^\mu} \right) =$$

$\mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}_\mu = 1, \quad \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}_\alpha = \delta_\alpha^\mu$

$$= \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \left(\mathbf{e}^\beta \frac{\partial \mathbf{e}_\alpha}{\partial X^\alpha} + \mathbf{e}^\beta \delta_\alpha^\mu \frac{\partial \mathbf{e}_\mu}{\partial X^\alpha} - \mathbf{e}^\beta \delta_\alpha^\mu \frac{\partial \mathbf{e}_\alpha}{\partial X^\mu} \right)$$

$\sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \left(\mathbf{e}^\beta \delta_\alpha^\mu \frac{\partial \mathbf{e}_\mu}{\partial X^\alpha} - \mathbf{e}^\beta \delta_\alpha^\mu \frac{\partial \mathbf{e}_\alpha}{\partial X^\mu} \right) = 0$

$$\sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\alpha\alpha}^\beta = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \mathbf{e}^\beta \frac{\partial \mathbf{e}_\alpha}{\partial X^\alpha}$$

PRZYKŁAD

Druąa różniczka promienia wodzącego w trójwymiarowym lokalnym układzie odpowiadającym współrzędnym sferycznym

$$x = r \cos \varphi \sin \theta, \quad y = r \sin \varphi \sin \theta, \quad z = r \cos \theta$$

$$\mathbf{R} = x\mathbf{e}_x + y\mathbf{e}_y + z\mathbf{e}_z = r \cos \varphi \sin \theta \mathbf{e}_x + r \sin \varphi \sin \theta \mathbf{e}_y + r \cos \theta \mathbf{e}_z$$

$$x^1 = r, \quad x^2 = \theta, \quad x^3 = \varphi$$

W dalszych rachunkach potrzebne będą: różniczka promienia wodzącego i jej kwadrat, składowe kowariantne i kontrawariantne tensora metrycznego oraz symbole Christoffela pierwszego i drugiego rodzaju.

$$d\mathbf{R} = \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial x} dx + \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial y} dy + \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial z} dz = dx \mathbf{e}_x + dy \mathbf{e}_y + dz \mathbf{e}_z$$

$$d\mathbf{R} = \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial r} dr + \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial \theta} d\theta + \frac{\partial \mathbf{R}}{\partial \varphi} d\varphi = dr \mathbf{e}_r + d\theta \mathbf{e}_\theta + d\varphi \mathbf{e}_\varphi$$

$$d\mathbf{R} = dr (\cos \varphi \sin \theta \mathbf{e}_x + \sin \varphi \sin \theta \mathbf{e}_y + \cos \theta \mathbf{e}_z) + \\ + d\theta (r \cos \varphi \cos \theta \mathbf{e}_x + r \sin \varphi \cos \theta \mathbf{e}_y - r \sin \theta \mathbf{e}_z) + \\ + d\varphi (-r \sin \varphi \sin \theta \mathbf{e}_x + r \cos \varphi \sin \theta \mathbf{e}_y)$$

$$d\mathbf{R} \cdot d\mathbf{R} = dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2 = g_{rr} dr^2 + g_{\theta\theta} d\theta^2 + g_{\varphi\varphi} d\varphi^2$$

$$g_{11} = g_{rr} = 1, \quad g_{22} = g_{\theta\theta} = r^2, \quad g_{33} = g_{\varphi\varphi} = r^2 \sin^2 \theta$$

$$g^{11} = g^{rr} = 1, \quad g^{22} = g^{\theta\theta} = r^{-2}, \quad g^{33} = g^{\varphi\varphi} = r^{-2} \sin^{-2} \theta$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} = -r, \quad \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} = -r \sin^2 \theta, \quad \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} = -r^2 \sin \theta \cos \theta$$

$$\left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 2 & 1 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} = r, \quad \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 3 & 1 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} = r \sin^2 \theta, \quad \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 3 & 2 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} = r^2 \sin \theta \cos \theta$$

$$\Gamma_{22}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -r, \quad \Gamma_{33}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 1 & 1 \end{smallmatrix} \right] = -r \sin^2 \theta, \quad \Gamma_{12}^2 = \Gamma_{21}^2 = g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = r^{-1}$$

$$\Gamma_{33}^2 = g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 2 & 2 \end{smallmatrix} \right] = -\sin \theta \cos \theta, \quad \Gamma_{13}^3 = \Gamma_{31}^3 = g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = r^{-1}, \quad \Gamma_{23}^3 = \Gamma_{32}^3 = g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 3 \end{smallmatrix} \right] = \text{ctg } \theta$$

$$d^2 \mathbf{R} = d(dr \cdot \mathbf{e}_r + d\theta \cdot \mathbf{e}_\theta + d\varphi \cdot \mathbf{e}_\varphi) = d^2 r \cdot \mathbf{e}_r + dr \cdot d\mathbf{e}_r + d^2 \theta \cdot \mathbf{e}_\theta + d\theta \cdot d\mathbf{e}_\theta + d^2 \varphi \cdot \mathbf{e}_\varphi + d\varphi \cdot d\mathbf{e}_\varphi$$

$$d\mathbf{e}_\mu = \Gamma_{\mu\nu}^\alpha dx^\nu \mathbf{e}_\alpha$$

$$d\mathbf{e}_r = d\mathbf{e}_1 = 2\Gamma_{12}^2 dx^2 \mathbf{e}_2 + 2\Gamma_{13}^3 dx^3 \mathbf{e}_3 = 2r^{-1} d\theta \mathbf{e}_\theta + 2r^{-1} d\varphi \mathbf{e}_\varphi$$

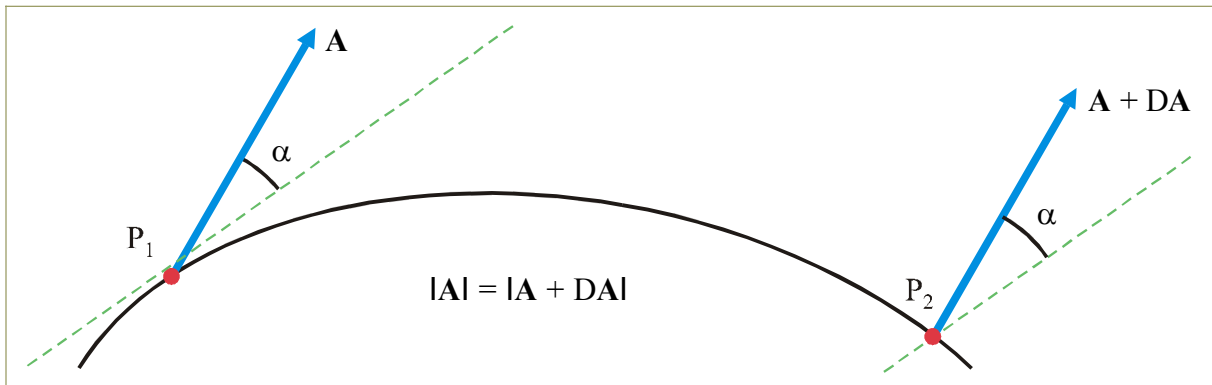
$$d\mathbf{e}_\theta = d\mathbf{e}_2 = 2\Gamma_{22}^1 dx^2 \mathbf{e}_1 + 2\Gamma_{23}^3 dx^3 \mathbf{e}_3 = -rd\theta \mathbf{e}_r + 2 \text{ctg } \theta d\varphi \mathbf{e}_\varphi$$

$$d\mathbf{e}_\varphi = d\mathbf{e}_3 = \Gamma_{33}^1 dx^3 \mathbf{e}_1 + \Gamma_{33}^2 dx^3 \mathbf{e}_2 = -r \sin^2 \theta d\varphi \mathbf{e}_r - \sin \theta \cos \theta d\varphi \mathbf{e}_\theta$$

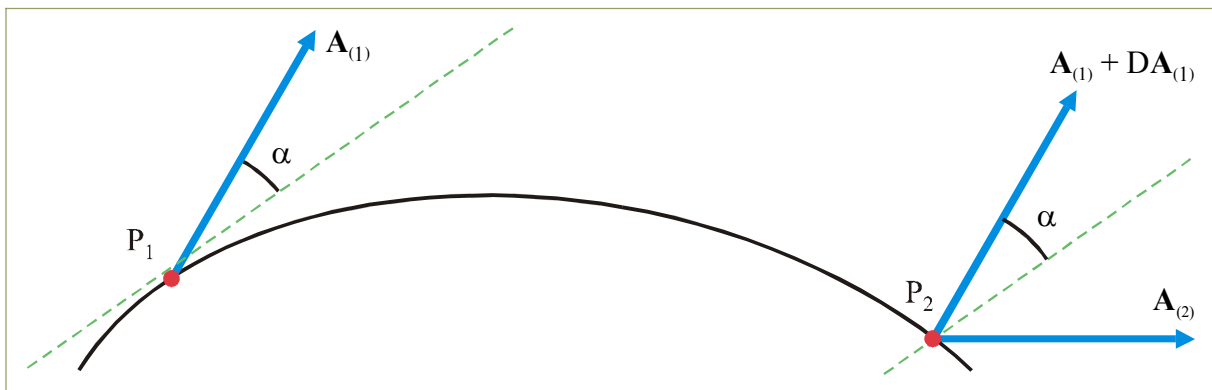
$$d^2 \mathbf{R} = (d^2 r - rd\theta \cdot d\theta - r \sin^2 \theta d\varphi \cdot d\varphi) \mathbf{e}_r + (d^2 \theta + 2r^{-1} dr \cdot d\theta - \sin \theta \cos \theta d\varphi \cdot d\varphi) \mathbf{e}_\theta + \\ + (d^2 \varphi + 2r^{-1} dr \cdot d\varphi + 2 \text{ctg } \theta d\theta \cdot d\varphi) \mathbf{e}_\varphi$$

• **Przesunięcie równoległe wektora**

Przesunięcie równoległe polega na przeniesieniu danego wektora z punktu pierwszego do punktu drugiego zadanej linii bez zmiany długości wektora oraz kąta zawartego między nim a styczną do linii wystawioną w punkcie pierwszym.



• **Różnica wektorów określonych wzdłuż zadanej linii**



Określmy pole wektorowe wzdłuż zadanej linii. Na linii tej obierzmy dwa punkty

$$P_1 = (x_{(1)}^1, x_{(1)}^2, x_{(1)}^3, x_{(1)}^4) \text{ i } P_2 = (x_{(2)}^1, x_{(2)}^2, x_{(2)}^3, x_{(2)}^4)$$

oraz związane z nimi lokalne układy współrzędnych.

Przy definiowaniu różnicy wektorów zaczepionych w dwóch różnych punktach zadanej linii należy pamiętać o przeniesieniu równoległym pierwszego wektora do punktu zaczepienia drugiego wektora oraz o ustaleniu (wybraniu) lokalnego układu współrzędnych, który może być związany z dowolnym z dwóch punktów.

$$dA^\alpha = A_{(2)}^\alpha - A_{(1)}^\alpha$$

$$\delta A^\alpha = A_{(2)}^\alpha - (A_{(1)}^\alpha + DA_{(1)}^\alpha) = A_{(2)}^\alpha - A_{(1)}^\alpha - DA_{(1)}^\alpha = dA^\alpha - DA_{(1)}^\alpha$$

dA^α = różnica współrzędnych kontrawariantnych wektorów drugiego i pierwszego względem lokalnego układu współrzędnych związanego z punktem pierwszym (drugim)

$DA_{(1)}^\alpha$ = różnica współrzędnych kontrawariantnych wektora pierwszego spowodowana przesunięciem równoległym tego wektora z punktu pierwszego do punktu drugiego liczona względem lokalnego układu współrzędnych związanego z punktem pierwszym (drugim)

δA^α = różnica współrzędnych kontrawariantnych wektorów drugiego i pierwszego po przesunięciu równoległym wektora pierwszego do punktu w którym zaczepiony jest wektor drugi liczona względem lokalnego układu współrzędnych związanego z punktem pierwszym (drugim).

$$\mathbf{A} = A^\mu \mathbf{e}_\mu$$

$$d\mathbf{e}_\mu = \Gamma_{\mu\beta}^\alpha dx^\beta \mathbf{e}_\alpha$$

$$d\mathbf{A} = \delta A^\alpha \mathbf{e}_\alpha$$

$$\delta A^\alpha = dA^\alpha - DA^\alpha$$

$$d\mathbf{A} = dA^\mu \mathbf{e}_\mu + A^\mu d\mathbf{e}_\mu =$$

$$= dA^\mu \mathbf{e}_\mu + \Gamma_{\mu\beta}^\alpha A^\mu dx^\beta \mathbf{e}_\alpha =$$

$$= dA^\alpha \mathbf{e}_\alpha + \Gamma_{\mu\beta}^\alpha A^\mu dx^\beta \mathbf{e}_\alpha =$$

$$= (dA^\alpha + \Gamma_{\mu\beta}^\alpha A^\mu dx^\beta) \mathbf{e}_\alpha$$

$$\delta A^\alpha = dA^\alpha + \Gamma_{\mu\beta}^\alpha A^\mu dx^\beta$$

$$DA^\alpha = -\Gamma_{\mu\beta}^\alpha A^\mu dx^\beta$$

\mathbf{A} = wektor zadany wzdłuż linii o równaniu parametrycznym $x^\mu = x^\mu(s)$, ($\mu = 1, 2, 3, 4$)

s = parametr

$d\mathbf{A}$ = różniczka wektora \mathbf{A}

$d\mathbf{e}_\mu$ = różniczka wektora bazowego \mathbf{e}_μ

dA^μ = różniczka współrzędnych kontrawariantnych wektora \mathbf{A}

δA^μ = różniczka absolutna współrzędnych kontrawariantnych A^μ wektora \mathbf{A}

DA^μ = różniczka współrzędnych kontrawariantnych wektora \mathbf{A} związana z przesunięciem równoległym

$\Gamma_{\mu\beta}^\alpha$ = trójskładowe symbole Christoffela drugiego rodzaju

DEFINICJA

Pochodną absolutną wektora kontrawariantnego $\mathbf{A} = (A^1, A^2, A^3, A^4) = \sum_{\alpha=1}^4 A^\alpha \mathbf{e}_\alpha$ określonego

wzdłuż linii o równaniu parametrycznym $x^\mu = x^\mu(s)$, ($\mu = 1, 2, 3, 4$), oznaczaną przez $\frac{\delta \mathbf{A}}{\delta s}$, nazywamy

$$\frac{\delta \mathbf{A}}{\delta s} = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\delta A^\alpha}{\delta s} \mathbf{e}_\alpha, \quad \frac{\delta A^\alpha}{\delta s} \stackrel{\text{df}}{=} \frac{dA^\alpha}{ds} + \Gamma_{\mu\beta}^\alpha A^\mu \frac{dx^\beta}{ds}, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4).$$

TWIERDZENIE

Jeżeli wektor $\mathbf{A} = (A^1, A^2, A^3, A^4) = \sum_{\alpha=1}^4 A^\alpha \mathbf{e}_\alpha$ jest przesuwany równolegle wzdłuż linii o równaniu parametrycznym $x^\mu = x^\mu(s)$, ($\mu = 1, 2, 3, 4$), to spełnia wzdłuż tej linii równanie różniczkowe

$$\frac{\delta A^\alpha}{\delta s} = \frac{dA^\alpha}{ds} + \Gamma_{\mu\beta}^\alpha A^\mu \frac{dx^\beta}{ds} = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4),$$

lub

$$\delta A^\alpha = dA^\alpha + \Gamma_{\mu\beta}^\alpha A^\mu dx^\beta = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4).$$

• **Pochodna absolutna wektora kowariantnego zadanego wzdłuż linii**

| | |
|--|---|
| $\mathbf{A} = A_\mu \mathbf{e}^\mu$ $d\mathbf{e}^\mu = -\Gamma_{\alpha\beta}^\mu dx^\beta \mathbf{e}^\alpha$ $d\mathbf{A} = \delta A_\alpha \mathbf{e}^\alpha$ $\delta A_\alpha = dA_\alpha - DA_\alpha$ | $d\mathbf{A} = dA_\mu \mathbf{e}^\mu + A_\mu d\mathbf{e}^\mu =$ $= dA_\mu \mathbf{e}^\mu - \Gamma_{\alpha\beta}^\mu A_\mu dx^\beta \mathbf{e}^\alpha =$ $= dA_\alpha \mathbf{e}^\alpha - \Gamma_{\alpha\beta}^\mu A_\mu dx^\beta \mathbf{e}^\alpha =$ $= (dA_\alpha - \Gamma_{\alpha\beta}^\mu A_\mu dx^\beta) \mathbf{e}^\alpha$ $\delta A_\alpha = dA_\alpha - \Gamma_{\alpha\beta}^\mu A_\mu dx^\beta$ $DA_\alpha = \Gamma_{\alpha\beta}^\mu A_\mu dx^\beta$ |
|--|---|

- \mathbf{A} = wektor zadany wzdłuż linii o równaniu parametrycznym $x^\mu = x^\mu(s)$, ($\mu = 1,2,3,4$)
- s = parametr
- $d\mathbf{A}$ = różniczka wektora \mathbf{A}
- $d\mathbf{e}^\mu$ = różniczka wektora bazowego \mathbf{e}^μ
- dA_μ = różniczka współrzędnych kowariantnych wektora \mathbf{A}
- δA_μ = różniczka absolutna współrzędnych kowariantnych A_μ wektora \mathbf{A}
- DA_μ = różniczka współrzędnych kowariantnych wektora \mathbf{A} związana z przesunięciem równoległym
- $\Gamma_{\alpha\beta}^\mu$ = trójskładnikowe symbole Christoffela drugiego rodzaju

DEFINICJA

Pochodną absolutną wektora kowariantnego $\mathbf{A} = (A_1, A_2, A_3, A_4) = \sum_{\alpha=1}^4 A_\alpha \mathbf{e}^\alpha$ określonego wzdłuż linii o równaniu parametrycznym $x^\mu = x^\mu(s)$, ($\mu = 1,2,3,4$), oznaczaną przez $\frac{\delta \mathbf{A}}{\delta s}$, nazywamy

$$\frac{\delta \mathbf{A}}{\delta s} = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\delta A_\alpha}{\delta s} \mathbf{e}^\alpha, \quad \frac{\delta A_\alpha}{\delta s} \stackrel{\text{df}}{=} \frac{dA_\alpha}{ds} - \Gamma_{\alpha\beta}^\mu A_\mu \frac{dx^\beta}{ds}, \quad (\alpha = 1,2,3,4).$$

TWIERDZENIE

Jeżeli wektor $\mathbf{A} = (A_1, A_2, A_3, A_4) = \sum_{\alpha=1}^4 A_\alpha \mathbf{e}^\alpha$ jest przesuwany równolegle wzdłuż linii o równaniu parametrycznym $x^\mu = x^\mu(s)$, ($\mu = 1,2,3,4$), to spełnia wzdłuż tej linii równanie różniczkowe

$$\frac{\delta A_\alpha}{\delta s} \stackrel{\text{df}}{=} \frac{dA_\alpha}{ds} - \Gamma_{\alpha\beta}^\mu A_\mu \frac{dx^\beta}{ds} = 0, \quad (\alpha = 1,2,3,4),$$

lub

$$\delta A_\alpha = dA_\beta - \Gamma_{\alpha\beta}^\mu A_\mu dx^\beta = 0, \quad (\alpha = 1,2,3,4).$$

• Pochodna kowariantna i kontrawariantna wektora

Pochodna kowariantna wektora kontrawariantnego

$$\begin{aligned} \delta A^\alpha &= dA^\alpha - DA^\alpha \\ DA^\alpha &= -\Gamma_{\beta\lambda}^\alpha A^\beta dx^\lambda \\ dA^\alpha &= \frac{\partial A^\alpha}{\partial x^\lambda} dx^\lambda \end{aligned}$$

$$\delta A^\alpha = \left(\frac{\partial A^\alpha}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{\beta\lambda}^\alpha A^\beta \right) dx^\lambda = A^\alpha{}_{;\lambda} dx^\lambda$$

$$A^\alpha{}_{;\lambda} = \nabla_\lambda A^\alpha = \frac{\delta A^\alpha}{\delta x^\lambda} \stackrel{df}{=} \frac{\partial A^\alpha}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{\beta\lambda}^\alpha A^\beta$$

Pochodna kowariantna wektora kontrawariantnego jest tensorem mieszanym drugiego rzędu.

Pochodna kontrawariantna wektora kowariantnego

$$\begin{aligned} \delta A_\alpha &= dA_\alpha - \delta A_\alpha \\ DA_\alpha &= \bar{\Gamma}_{\alpha\lambda}^\beta A_\beta dx^\lambda \\ dA_\alpha &= \frac{\partial A_\alpha}{\partial x^\lambda} dx^\lambda \end{aligned}$$

$$\delta A_\alpha = \left(\frac{\partial A_\alpha}{\partial x^\lambda} - \bar{\Gamma}_{\alpha\lambda}^\beta A_\beta \right) dx^\lambda = A_\alpha{}^{;\lambda} dx^\lambda$$

$$A_\alpha{}^{;\lambda} = \nabla^\lambda A_\alpha = \frac{\delta A_\alpha}{\delta x^\lambda} \stackrel{df}{=} \frac{\partial A_\alpha}{\partial x^\lambda} - \bar{\Gamma}_{\alpha\lambda}^\beta A_\beta$$

Pochodna kontrawariantna wektora kowariantnego jest tensorem mieszanym drugiego rzędu.

• Pochodna kowariantna tensora drugiego rzędu

$$T^{\alpha\beta}{}_{;\lambda} = \nabla_\lambda T^{\alpha\beta} = \frac{dT^{\alpha\beta}}{dx^\lambda} + \Gamma_{\mu\lambda}^\alpha T^{\mu\beta} + \Gamma_{\mu\lambda}^\beta T^{\alpha\mu}$$

$$T^{\alpha}{}_{\beta;\lambda} = \nabla_\lambda T^{\alpha}{}_{\beta} = \frac{dT^{\alpha}{}_{\beta}}{dx^\lambda} - \Gamma_{\beta\lambda}^\mu T^{\alpha}{}_{\mu} + \Gamma_{\mu\lambda}^\alpha T^{\mu}{}_{\beta}$$

$$T_{\alpha\beta;\lambda} = \nabla_\lambda T_{\alpha\beta} = \frac{dT_{\alpha\beta}}{dx^\lambda} - \Gamma_{\alpha\lambda}^\mu T_{\mu\beta} - \Gamma_{\beta\lambda}^\mu T_{\alpha\mu}$$

PRZYKŁAD

Pochodne tensorów metrycznych

$$\begin{aligned} g^{\alpha\beta} &= \mathbf{e}^\alpha \cdot \mathbf{e}^\beta \\ d\mathbf{e}^\alpha &= -\Gamma_{\mu\lambda}^\alpha dx^\lambda \mathbf{e}^\mu \\ d\mathbf{e}^\beta &= -\Gamma_{\mu\lambda}^\beta dx^\lambda \mathbf{e}^\mu \\ dg^{\alpha\beta} &= \frac{\partial g^{\alpha\beta}}{\partial x^\lambda} dx^\lambda \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} dg^{\alpha\beta} &= \mathbf{e}^\alpha \cdot d\mathbf{e}^\beta + \mathbf{e}^\beta \cdot d\mathbf{e}^\alpha = \\ &= -\mathbf{e}^\alpha \cdot \mathbf{e}^\mu \Gamma_{\mu\lambda}^\beta dx^\lambda - \mathbf{e}^\beta \cdot \mathbf{e}^\mu \Gamma_{\mu\lambda}^\alpha dx^\lambda = \\ &= -g^{\alpha\mu} \Gamma_{\mu\lambda}^\beta dx^\lambda - g^{\beta\mu} \Gamma_{\mu\lambda}^\alpha dx^\lambda = \\ &= -\left(g^{\alpha\mu} \Gamma_{\mu\lambda}^\beta + g^{\beta\mu} \Gamma_{\mu\lambda}^\alpha \right) dx^\lambda \\ \frac{\partial g^{\alpha\beta}}{\partial x^\lambda} &= -g^{\alpha\mu} \Gamma_{\mu\lambda}^\beta - g^{\beta\mu} \Gamma_{\mu\lambda}^\alpha, \quad g^{\beta\mu} = g^{\mu\beta} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} g_{\alpha\beta;\lambda} &= \frac{\partial g_{\alpha\beta}}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\alpha\lambda}^\mu g_{\mu\beta} - \Gamma_{\beta\lambda}^\mu g_{\alpha\mu} \\ &\downarrow \\ \frac{\partial g_{\alpha\beta}}{\partial x^\lambda} &= \Gamma_{\alpha\lambda}^\mu g_{\mu\beta} + \Gamma_{\beta\lambda}^\mu g_{\alpha\mu} \\ g_{\alpha\beta;\lambda} &= 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} g^{\alpha\beta}{}_{;\lambda} &= \frac{\partial g^{\alpha\beta}}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{\mu\lambda}^\alpha g^{\mu\beta} + \Gamma_{\mu\lambda}^\beta g^{\alpha\mu} \\ &\downarrow \\ \frac{\partial g^{\alpha\beta}}{\partial x^\lambda} &= -\Gamma_{\mu\lambda}^\alpha g^{\mu\beta} - \Gamma_{\mu\lambda}^\beta g^{\alpha\mu} \\ g^{\alpha\beta}{}_{;\lambda} &= 0 \end{aligned}$$

• Dywergencja wektora kontrawariantnego

$$\begin{aligned} \text{div} \mathbf{A} &\stackrel{\text{df}}{=} \nabla \cdot \mathbf{A} \\ \nabla &= \mathbf{e}^\alpha \frac{\partial}{\partial x^\alpha} \\ \mathbf{A} &= A^\beta \mathbf{e}_\beta \\ \mathbf{e}^\alpha \cdot \mathbf{e}_\beta &= \delta_\beta^\alpha \\ \sum_{\alpha=1}^4 \mathbf{e}^\alpha \frac{\partial \mathbf{e}_\beta}{\partial x^\alpha} &= \sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\beta\alpha}^\alpha = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial \sqrt{g}}{\partial x^\beta} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{div} \mathbf{A} &= \mathbf{e}^\alpha \frac{\partial}{\partial x^\alpha} (A^\beta \mathbf{e}_\beta) = \\ &= \mathbf{e}^\alpha \cdot \mathbf{e}_\beta \frac{\partial A^\beta}{\partial x^\alpha} + A^\beta \mathbf{e}^\alpha \frac{\partial \mathbf{e}_\beta}{\partial x^\alpha} = \delta_\beta^\alpha \frac{\partial A^\beta}{\partial x^\alpha} + A^\beta \mathbf{e}^\alpha \frac{\partial \mathbf{e}_\beta}{\partial x^\alpha} = \\ &= \frac{\partial A^\alpha}{\partial x^\alpha} + A^\beta \mathbf{e}^\alpha \frac{\partial \mathbf{e}_\beta}{\partial x^\alpha} \end{aligned}$$

$$\text{div} \mathbf{A} = \frac{\partial A^\alpha}{\partial x^\alpha} + \Gamma_{\beta\alpha}^\alpha A^\beta =$$

$$= \frac{\partial A^\alpha}{\partial x^\alpha} + \left(\frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial \sqrt{g}}{\partial x^\beta} \right) A^\beta = \frac{\sqrt{g}}{\sqrt{g}} \frac{\partial A^\alpha}{\partial x^\alpha} + \left(\frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial \sqrt{g}}{\partial x^\alpha} \right) A^\alpha$$

$$\text{div} \mathbf{A} = \frac{1}{\sqrt{g}} \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial (\sqrt{g} A^\alpha)}{\partial x^\alpha}$$

TWIERDZENIE

Dywergencja wektora jest śladem pochodnej kowariantnej ze składowych kontrawariantnych tego wektora: $\text{div} \mathbf{A} = A^\alpha_{;\alpha}$.

DOWÓD

$$A^\alpha_{;\lambda} = \frac{\partial A^\alpha}{\partial x^\lambda} + \sum_{\beta=1}^4 \Gamma_{\beta\lambda}^\alpha A^\beta \xrightarrow{\alpha=\lambda} \sum_{\alpha=1}^4 A^\alpha_{;\alpha} = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial A^\alpha}{\partial x^\alpha} + \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \Gamma_{\beta\alpha}^\alpha A^\beta$$

• Dywergencja wektora kowariantnego

$$\begin{aligned} \mathbf{e}^\alpha &= \mathbf{e}_\mu g^{\alpha\mu} \\ A^\beta &= A_\kappa g^{\kappa\beta} \\ \mathbf{e}_\beta &= g_{\beta\nu} \mathbf{e}^\nu \\ g^{\kappa\beta} g_{\beta\nu} \mathbf{e}^\nu &= \delta_\nu^\kappa \mathbf{e}^\nu = \mathbf{e}^\kappa \\ g^{\alpha\mu} \frac{\partial}{\partial x^\alpha} &= \frac{\partial}{\partial x_\mu} \\ \mathbf{e}_\mu \mathbf{e}^\kappa &= \delta_\mu^\kappa \\ \mathbf{e}_\mu \frac{\partial \mathbf{e}^\kappa}{\partial x_\mu} &= -\mathbf{e}^\kappa \frac{\partial \mathbf{e}_\mu}{\partial x_\mu} \\ \mathbf{e}^\kappa \frac{\partial \mathbf{e}_\mu}{\partial x_\mu} &= \bar{\Gamma}_{\mu\mu}^\kappa \\ \bar{\Gamma}_{\alpha\alpha}^\beta &= g^{\beta\mu} \left(\frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial x_\alpha} - \frac{1}{2} \frac{\partial g_{\alpha\alpha}}{\partial x_\mu} \right) \end{aligned}$$

$$\text{div} \mathbf{A} = \mathbf{e}^\alpha \frac{\partial}{\partial x^\alpha} (A^\beta \mathbf{e}_\beta) = \mathbf{e}_\mu g^{\alpha\mu} \frac{\partial}{\partial x^\alpha} (A_\kappa g^{\kappa\beta} g_{\beta\nu} \mathbf{e}^\nu)$$

$$\text{div} \mathbf{A} = \mathbf{e}_\mu g^{\alpha\mu} \frac{\partial}{\partial x^\alpha} (A_\kappa \mathbf{e}^\kappa)$$

$$\text{div} \mathbf{A} = \mathbf{e}_\mu \frac{\partial}{\partial x_\mu} (A_\kappa \mathbf{e}^\kappa) =$$

$$= \mathbf{e}_\mu \mathbf{e}^\kappa \frac{\partial A_\kappa}{\partial x_\mu} + \mathbf{e}_\mu \frac{\partial \mathbf{e}^\kappa}{\partial x_\mu} A_\kappa = \delta_\mu^\kappa \frac{\partial A_\kappa}{\partial x_\mu} - \mathbf{e}^\kappa \frac{\partial \mathbf{e}_\mu}{\partial x_\mu} A_\kappa$$

$$\text{div} \mathbf{A} = \frac{\partial A_\mu}{\partial x_\mu} - \bar{\Gamma}_{\mu\mu}^\kappa A_\kappa$$

TWIERDZENIE

Dywergencja wektora jest śladem pochodnej kontrawariantnej ze składowych kowariantnych tego wektora: $\text{div} \mathbf{A} = A_{\alpha}^{;\alpha}$.

DOWÓD

$$A_{\alpha}^{;\lambda} = \frac{\partial A_{\alpha}}{\partial x_{\lambda}} - \sum_{\beta=1}^4 \bar{\Gamma}_{\alpha\lambda}^{\beta} A_{\beta} \xrightarrow{\alpha=\lambda} \sum_{\alpha=1}^4 A_{\alpha}^{;\alpha} = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial A_{\alpha}}{\partial x_{\alpha}} - \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \bar{\Gamma}_{\alpha\alpha}^{\beta} A_{\beta}$$

• **Dywergencja tensora kontrawariantnego drugiego rzędu**

$$\begin{aligned} T_{;\lambda}^{\alpha\beta} &= \frac{\partial T^{\alpha\beta}}{\partial x^{\lambda}} + \Gamma_{\mu\lambda}^{\beta} T^{\alpha\mu} + \Gamma_{\mu\lambda}^{\alpha} T^{\mu\beta} \\ \beta &= \lambda \\ T_{;\beta}^{\alpha\beta} &= \frac{\partial T^{\alpha\beta}}{\partial x^{\beta}} + \Gamma_{\mu\beta}^{\beta} T^{\alpha\mu} + \Gamma_{\mu\beta}^{\alpha} T^{\mu\beta} \\ \Gamma_{\mu\beta}^{\beta} &= \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial \sqrt{g}}{\partial x^{\mu}} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} (\text{div} T^{**})^{\alpha} &\stackrel{\text{df}}{=} \sum_{\beta=1}^4 T_{;\beta}^{\alpha\beta} = \\ &= \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial T^{\alpha\beta}}{\partial x^{\beta}} + \sum_{\mu=1}^4 \left(\frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial \sqrt{g}}{\partial x^{\mu}} \right) T^{\alpha\mu} + \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \Gamma_{\mu\beta}^{\alpha} T^{\mu\beta} = \\ &= \sum_{\beta=1}^4 \left[\frac{\sqrt{g}}{\sqrt{g}} \frac{\partial T^{\alpha\beta}}{\partial x^{\beta}} + \left(\frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial \sqrt{g}}{\partial x^{\beta}} \right) T^{\alpha\beta} \right] + \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \Gamma_{\mu\beta}^{\alpha} T^{\mu\beta} \end{aligned}$$

$$(\text{div} T^{**})^{\alpha} \stackrel{\text{df}}{=} \sum_{\beta=1}^4 T_{;\beta}^{\alpha\beta} = \frac{1}{\sqrt{g}} \sum_{\beta=1}^4 \left(\frac{\partial \sqrt{g} T^{\alpha\beta}}{\partial x^{\beta}} \right) + \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \Gamma_{\mu\beta}^{\alpha} T^{\mu\beta}$$

• **Dywergencja antysymetrycznego (skońsiesymetrycznego) tensora kontrawariantnego drugiego rzędu**

$$\begin{aligned} (\text{div} T^{**})^{\alpha} &\stackrel{\text{df}}{=} \sum_{\beta=1}^4 T_{;\beta}^{\alpha\beta} = \frac{1}{\sqrt{g}} \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial (\sqrt{g} T^{\alpha\beta})}{\partial x^{\beta}} + \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \Gamma_{\mu\beta}^{\alpha} T^{\mu\beta} \\ \downarrow & T^{\mu\beta} = -T^{\beta\mu}, \quad \Gamma_{\mu\beta}^{\alpha} = \Gamma_{\beta\mu}^{\alpha} \Rightarrow \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \Gamma_{\mu\beta}^{\alpha} T^{\mu\beta} = 0 \end{aligned}$$

$$(\text{div} T^{**})^{\alpha} \stackrel{\text{df}}{=} \sum_{\beta=1}^4 T_{;\beta}^{\alpha\beta} = \frac{1}{\sqrt{g}} \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial (\sqrt{g} T^{\alpha\beta})}{\partial x^{\beta}}$$

• **Dywergencja tensora kowariantnego drugiego rzędu**

$$\begin{aligned} (\text{div} T_{**})_{\alpha} &\stackrel{\text{df}}{=} \sum_{\beta=1}^4 T_{\alpha\beta;\beta} \\ \downarrow & T_{\alpha\beta;\lambda} = \frac{\partial T_{\alpha\beta}}{\partial x^{\lambda}} - \sum_{\mu=1}^4 \Gamma_{\alpha\lambda}^{\mu} T_{\mu\beta} - \sum_{\mu=1}^4 \Gamma_{\beta\lambda}^{\mu} T_{\alpha\mu} \\ \beta &= \lambda \\ \sum_{\beta=1}^4 T_{\alpha\beta;\beta} &= \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial T_{\alpha\beta}}{\partial x^{\beta}} - \sum_{\beta=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \Gamma_{\alpha\beta}^{\mu} T_{\mu\beta} - \sum_{\beta=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \Gamma_{\beta\beta}^{\mu} T_{\alpha\mu} \end{aligned}$$

$$(\text{div} T_{**})_{\alpha} \stackrel{\text{df}}{=} \sum_{\beta=1}^4 T_{\alpha\beta;\beta} = \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial T_{\alpha\beta}}{\partial x^{\beta}} - \sum_{\beta=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \Gamma_{\alpha\beta}^{\mu} T_{\mu\beta} - \sum_{\beta=1}^4 \sum_{\mu=1}^4 \Gamma_{\beta\beta}^{\mu} T_{\alpha\mu}$$

• **Dywergencja tensora mieszanego drugiego rzędu**

$$\begin{aligned}
 T_{\beta;\lambda}^{\alpha} &= \frac{\partial T_{\beta}^{\alpha}}{\partial x^{\lambda}} - \Gamma_{\beta\lambda}^{\mu} T_{\mu}^{\alpha} + \Gamma_{\mu\lambda}^{\alpha} T_{\beta}^{\mu} \\
 \downarrow \alpha = \lambda \\
 T_{\beta;\alpha}^{\alpha} &= \frac{\partial T_{\beta}^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} - \Gamma_{\beta\alpha}^{\mu} T_{\mu}^{\alpha} + \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha} T_{\beta}^{\mu} \\
 \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha} &= \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial \sqrt{g}}{\partial x^{\mu}}
 \end{aligned}
 \quad
 \begin{aligned}
 (\operatorname{div} T)_{\beta} &\stackrel{\text{df}}{=} T_{\beta;\alpha}^{\alpha} = \frac{\partial T_{\beta}^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} + \left(\frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial \sqrt{g}}{\partial x^{\mu}} \right) T_{\beta}^{\mu} - \Gamma_{\beta\alpha}^{\mu} T_{\mu}^{\alpha} = \\
 &= \sum_{\alpha=1}^4 \left[\frac{\sqrt{g}}{\sqrt{g}} \frac{\partial T_{\beta}^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} + \left(\frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial \sqrt{g}}{\partial x^{\alpha}} \right) T_{\beta}^{\alpha} \right] - \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\beta\alpha}^{\mu} T_{\mu}^{\alpha} \\
 (\operatorname{div} T)_{\beta} &\stackrel{\text{df}}{=} \sum_{\beta=1}^4 T_{\beta;\alpha}^{\alpha} = \frac{1}{\sqrt{g}} \sum_{\alpha=1}^4 \frac{\partial (\sqrt{g} T_{\beta}^{\alpha})}{\partial x^{\alpha}} - \sum_{\mu=1}^4 \sum_{\alpha=1}^4 \Gamma_{\beta\alpha}^{\mu} T_{\mu}^{\alpha}
 \end{aligned}$$

• **Dywergencja symetrycznego mieszanego tensora drugiego rzędu**

$$\begin{aligned}
 T_{\beta;\alpha}^{\alpha} &= \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial (\sqrt{g} T_{\beta}^{\alpha})}{\partial x^{\alpha}} - \Gamma_{\beta\alpha}^{\mu} T_{\mu}^{\alpha} \\
 \Gamma_{\beta\alpha}^{\mu} &= \frac{1}{2} g^{\mu\lambda} \left(\frac{\partial g_{\alpha\lambda}}{\partial x^{\beta}} + \frac{\partial g_{\lambda\beta}}{\partial x^{\alpha}} - \frac{\partial g_{\beta\alpha}}{\partial x^{\lambda}} \right), \quad g^{\mu\lambda} T_{\mu}^{\alpha} = T^{\lambda\alpha} \\
 T_{\beta;\alpha}^{\alpha} &= \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial (\sqrt{g} T_{\beta}^{\alpha})}{\partial x^{\alpha}} - \frac{1}{2} T^{\lambda\alpha} \left(\frac{\partial g_{\alpha\lambda}}{\partial x^{\beta}} + \frac{\partial g_{\lambda\beta}}{\partial x^{\alpha}} - \frac{\partial g_{\beta\alpha}}{\partial x^{\lambda}} \right) \\
 T^{\lambda\alpha} = T^{\alpha\lambda} &\Rightarrow T^{\lambda\alpha} \left(\frac{\partial g_{\lambda\beta}}{\partial x^{\alpha}} - \frac{\partial g_{\beta\alpha}}{\partial x^{\lambda}} \right) = 0
 \end{aligned}$$

$$T_{\beta;\alpha}^{\alpha} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial (\sqrt{g} T_{\beta}^{\alpha})}{\partial x^{\alpha}} - \frac{1}{2} T^{\lambda\alpha} \frac{\partial g_{\alpha\lambda}}{\partial x^{\beta}}$$

$$\downarrow T^{\lambda\alpha} = T_{\mu}^{\alpha} g^{\mu\lambda}$$

$$T_{\beta;\alpha}^{\alpha} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial (\sqrt{g} T_{\beta}^{\alpha})}{\partial x^{\alpha}} - \frac{1}{2} T_{\mu}^{\alpha} g^{\mu\lambda} \frac{\partial g_{\alpha\lambda}}{\partial x^{\beta}}$$

$$\downarrow g^{\mu\lambda} \frac{\partial g_{\alpha\lambda}}{\partial x^{\beta}} = -g_{\alpha\lambda} \frac{\partial g^{\mu\lambda}}{\partial x^{\beta}}$$

$$T_{\beta;\alpha}^{\alpha} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial (\sqrt{g} T_{\beta}^{\alpha})}{\partial x^{\alpha}} + \frac{1}{2} T_{\mu}^{\alpha} g_{\alpha\lambda} \frac{\partial g^{\mu\lambda}}{\partial x^{\beta}}$$

$$\downarrow T_{\mu}^{\alpha} g_{\alpha\lambda} = T_{\mu\lambda}^{\alpha}$$

$$T_{\beta;\alpha}^{\alpha} = \frac{1}{\sqrt{g}} \frac{\partial (\sqrt{g} T_{\beta}^{\alpha})}{\partial x^{\alpha}} + \frac{1}{2} T_{\mu\lambda}^{\alpha} \frac{\partial g^{\mu\lambda}}{\partial x^{\beta}}$$

• Związki między dywergencjami tensorów drugiego rzędu

$$\begin{aligned} (\operatorname{div} T^\bullet)_\sigma &= T^\nu_{\sigma;\nu} \\ &\downarrow T^\nu_\sigma = g_{\mu\sigma} T^{\mu\nu} \\ T^\nu_{\sigma;\nu} &= (g_{\mu\sigma} T^{\mu\nu})_{;\nu} \\ &\downarrow g_{\mu\sigma;\nu} = 0 \\ T^\nu_{\sigma;\nu} &= g_{\mu\sigma} T^{\mu\nu}_{;\nu} \\ &\downarrow T^{\mu\nu}_{;\nu} = (\operatorname{div} T^{\bullet\bullet})^\mu \end{aligned}$$

$$(\operatorname{div} T^\bullet)_\sigma = g_{\mu\sigma} (\operatorname{div} T^{\bullet\bullet})^\mu$$

$$\begin{aligned} (\operatorname{div} T^{\bullet\bullet})^\mu &= T^{\mu\nu}_{;\nu} \\ &\downarrow T^{\mu\nu} = g^{\mu\beta} T^\nu_\beta \\ T^{\mu\nu}_{;\nu} &= (g^{\mu\beta} T^\nu_\beta)_{;\nu} \\ &\downarrow g^{\mu\beta}_{;\nu} = 0 \\ T^{\mu\nu}_{;\nu} &= g^{\mu\beta} T^\nu_{\beta;\nu} \\ &\downarrow T^\nu_{\beta;\nu} = (\operatorname{div} T^\bullet)_\beta \end{aligned}$$

$$(\operatorname{div} T^{\bullet\bullet})^\mu = g^{\mu\beta} (\operatorname{div} T^\bullet)_\beta$$

$$\begin{aligned} (\operatorname{div} T_{\bullet\bullet})_\mu &= T_{\mu\nu;\nu} \\ &\downarrow T_{\mu\nu} = g_{\mu\beta} T^\beta_\nu \\ T_{\mu\nu;\nu} &= (g_{\mu\beta} T^\beta_\nu)_{;\nu} \\ &\downarrow g_{\mu\beta;\nu} = 0 \\ T_{\mu\nu;\nu} &= g_{\mu\beta} T^\beta_{\nu;\nu} \\ &\downarrow T^\beta_{\nu;\nu} = (\operatorname{div} T^\bullet)^\beta \end{aligned}$$

$$(\operatorname{div} T_{\bullet\bullet})_\mu = g_{\mu\beta} (\operatorname{div} T^\bullet)^\beta$$

$$\begin{aligned} (\operatorname{div} T^\bullet)^\nu &= T^\nu_{\sigma;\sigma} \\ &\downarrow T^\nu_\sigma = g^{\mu\nu} T_{\mu\sigma} \\ T^\nu_{\sigma;\sigma} &= (g^{\mu\nu} T_{\mu\sigma})_{;\sigma} \\ &\downarrow g^{\mu\nu}_{;\sigma} = 0 \\ T^\nu_{\sigma;\sigma} &= g^{\mu\nu} T_{\mu\sigma;\sigma} \\ &\downarrow T_{\mu\sigma;\sigma} = (\operatorname{div} T_{\bullet\bullet})_\mu \end{aligned}$$

$$(\operatorname{div} T^\bullet)^\nu = g^{\mu\nu} (\operatorname{div} T_{\bullet\bullet})_\mu$$

• Gradient funkcji skalarnej

$$\operatorname{grad} \varphi \stackrel{\text{df}}{=} \nabla \varphi = \sum_{\alpha=1}^4 \left(\frac{\partial \varphi}{\partial X^\alpha} \right) \mathbf{e}^\alpha$$

$$\downarrow \mathbf{e}^\alpha = \sum_{\beta=1}^4 \mathbf{e}_\beta g^{\alpha\beta}, \quad \sum_{\alpha=1}^4 g^{\alpha\beta} \frac{\partial \varphi}{\partial X^\alpha} = \frac{\partial \varphi}{\partial X_\beta}$$

$$\operatorname{grad} \varphi = \sum_{\beta=1}^4 \left(\sum_{\alpha=1}^4 g^{\alpha\beta} \frac{\partial \varphi}{\partial X^\alpha} \right) \mathbf{e}_\beta = \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial \varphi}{\partial X_\beta} \mathbf{e}_\beta$$

Gradient funkcji skalarnej φ jest wektorem.

$\frac{\partial \varphi}{\partial X^\alpha}$ = składowa kowariantna gradientu

$\sum_{\alpha=1}^4 g^{\alpha\beta} \frac{\partial \varphi}{\partial X^\alpha} = \frac{\partial \varphi}{\partial X_\beta}$ = składowa kontrawariantna gradientu

• **Laplasjan funkcji skalarnej**

$$\text{div}\mathbf{A} = \frac{1}{\sqrt{g}} \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial(\sqrt{g}A^\beta)}{\partial x^\beta}$$

$$\mathbf{A} = \text{grad}\varphi = \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \mathbf{e}_\beta g^{\alpha\beta} \frac{\partial\varphi}{\partial x^\alpha}$$

$$A^\beta = \text{grad}^\beta\varphi = \sum_{\alpha=1}^4 g^{\alpha\beta} \frac{\partial\varphi}{\partial x^\alpha}$$

$$\nabla^2\varphi = \Delta\varphi \stackrel{\text{df}}{=} \nabla \cdot \nabla\varphi = \text{div grad}\varphi =$$

$$= \text{div}\mathbf{A} = \frac{1}{\sqrt{g}} \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial}{\partial x^\beta} \left(\sqrt{g} \sum_{\alpha=1}^4 g^{\alpha\beta} \frac{\partial\varphi}{\partial x^\alpha} \right)$$

$$\nabla^2\varphi = \frac{1}{\sqrt{g}} \sum_{\alpha=1}^4 \sum_{\beta=1}^4 \frac{\partial}{\partial x^\beta} \left(g^{\alpha\beta} \sqrt{g} \frac{\partial\varphi}{\partial x^\alpha} \right)$$

$$\nabla^2\varphi = \text{div grad}\varphi$$

$$\text{div}\mathbf{A} = A^\alpha{}_{;\alpha} = \frac{\partial A^\alpha}{\partial x^\alpha} - \Gamma_{\beta\alpha}^\alpha A^\beta$$

$$\mathbf{A} = \text{grad}\varphi$$

$$A^\alpha = g^{\beta\alpha} \frac{\partial\varphi}{\partial x^\beta}, \quad A^\beta = g^{\alpha\beta} \frac{\partial\varphi}{\partial x^\alpha}$$

$$g^{\alpha\beta} = g^{\beta\alpha}$$

$$\nabla^2\varphi = \frac{\partial}{\partial x^\alpha} \left(g^{\beta\alpha} \frac{\partial\varphi}{\partial x^\beta} \right) - \Gamma_{\beta\alpha}^\alpha g^{\alpha\beta} \frac{\partial\varphi}{\partial x^\alpha}$$

$$\nabla^2\varphi = g^{\alpha\beta} \frac{\partial^2\varphi}{\partial x^\alpha \partial x^\beta} + \frac{\partial g^{\alpha\beta}}{\partial x^\alpha} \frac{\partial\varphi}{\partial x^\beta} - \Gamma_{\beta\alpha}^\alpha g^{\alpha\beta} \frac{\partial\varphi}{\partial x^\alpha}$$

• **Rotacja jako kowariantny tensor antisymetryczny drugiego rzędu**

$$r_{\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} A_{\nu;\mu} - A_{\mu;\nu}$$

$$\downarrow \quad A_{\mu;\nu} = \frac{\partial A_\mu}{\partial x^\nu} - \Gamma_{\mu\nu}^\alpha A_\alpha, \quad A_{\nu;\mu} = \frac{\partial A_\nu}{\partial x^\mu} - \Gamma_{\nu\mu}^\alpha A_\alpha, \quad \Gamma_{\mu\nu}^\alpha = \Gamma_{\nu\mu}^\alpha$$

$$r_{\mu\nu} = \frac{\partial A_\nu}{\partial x^\mu} - \frac{\partial A_\mu}{\partial x^\nu}$$

W przestrzeni n-wymiarowej antisymetryczny tensor $r_{\mu\nu}$ posiada $\frac{1}{2}(n^2 - n)$ niezależnych składowych.

W przypadku trójwymiarowym składowe tensora $r_{\mu\nu}$ można interpretować jako składowe rotacji wektora kowariantnego w układzie ortonormalnym.

$$\text{rot}\mathbf{A} = \left(\frac{\partial A_3}{\partial x^2} - \frac{\partial A_2}{\partial x^3} \right) \mathbf{e}^1 + \left(\frac{\partial A_1}{\partial x^3} - \frac{\partial A_3}{\partial x^1} \right) \mathbf{e}^2 + \left(\frac{\partial A_2}{\partial x^1} - \frac{\partial A_1}{\partial x^2} \right) \mathbf{e}^3 = r_{23}\mathbf{e}^1 + r_{31}\mathbf{e}^2 + r_{12}\mathbf{e}^3$$

• **Twierdzenie Gaussa**

Całka z czterowektora po hiperpowierzchni S jest równa całce z dywergencji tego wektora po czteroobjętości V.

$$\oint_S A^\alpha \sqrt{g} dS_\alpha = \int_V A^\alpha{}_{;\alpha} \sqrt{g} dV$$

• **Pochodna kowariantna dowolnego tensora**

Pochodną kowariantną dowolnego tensora lub rozszerzeniem kowariantnym tensora nazywamy wyrażenie

$$\begin{aligned} T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}; \lambda &= \nabla_\lambda T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} = \frac{\delta T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}}{\delta x^\lambda} = \\ &= \frac{df}{\partial x^\lambda} T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} - \left[\Gamma_{r_1 \lambda}^q T_{q r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} + \Gamma_{r_2 \lambda}^q T_{r_1 q r_3 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} + \dots \right] + \left[\Gamma_{q \lambda}^{s_1} T^{q s_2 \dots s_n} + \Gamma_{q \lambda}^{s_2} T^{s_1 q s_3 \dots s_n} + \dots \right]. \end{aligned}$$

TWIERDZENIE

Pochodna kowariantna dowolnego tensora jest tensorem, którego rząd i kowariantność są o jeden wyższe od rzędu i kowariantności tensora wyjściowego

$$T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}; \lambda = \nabla_\lambda T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} = \frac{\delta T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}}{\delta x^\lambda} = T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}; \lambda.$$

Dowód tego twierdzenia dla przypadku pochodnej kowariantnej tensora kowariantnego został podany przez E. B. Christoffela w pracy:

Über die Transformation der homogenen Differentialausdrücke zweiten Grades.

Journal für die reine und angewandte Mathematik **70** (1869) 46-70.

Rok 1869 można uważać za datę powstania rachunku tensorowego.

PRZYKŁADY

Pochodna kowariantna tensora zerowego rzędu (skalara) T

$$T_{;\lambda} = T_{;\lambda} = \nabla_\lambda T = \frac{\delta T}{\delta x^\lambda} = \frac{df}{\partial x^\lambda} T = T_{;\lambda}.$$

Pochodna kowariantna tensora kowariantnego pierwszego rzędu (wektora kowariantnego) T_α

$$T_{\alpha\lambda} = T_{\alpha;\lambda} = \nabla_\lambda T_\alpha = \frac{\delta T_\alpha}{\delta x^\lambda} = \frac{\partial T_\alpha}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\alpha\lambda}^q T_q.$$

Pochodna kowariantna tensora kowariantnego drugiego rzędu T_{αβ}

$$T_{\alpha\beta\lambda} = T_{\alpha\beta;\lambda} = \nabla_\lambda T_{\alpha\beta} = \frac{\delta T_{\alpha\beta}}{\delta x^\lambda} = \frac{\partial T_{\alpha\beta}}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\alpha\lambda}^q T_{q\beta} - \Gamma_{\beta\lambda}^q T_{\alpha q}.$$

Pochodna kowariantna tensora kowariantnego trzeciego rzędu T_{αβμ}

$$T_{\alpha\beta\mu\lambda} = T_{\alpha\beta\mu;\lambda} = \nabla_\lambda T_{\alpha\beta\mu} = \frac{\delta T_{\alpha\beta\mu}}{\delta x^\lambda} = \frac{\partial T_{\alpha\beta\mu}}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\alpha\lambda}^q T_{q\beta\mu} - \Gamma_{\beta\lambda}^q T_{\alpha q\mu} - \Gamma_{\mu\lambda}^q T_{\alpha\beta q}.$$

Pochodna kowariantna tensora kowariantnego czwartego rzędu T_{αβμν}

$$T_{\alpha\beta\mu\nu\lambda} = T_{\alpha\beta\mu\nu;\lambda} = \nabla_\lambda T_{\alpha\beta\mu\nu} = \frac{\delta T_{\alpha\beta\mu\nu}}{\delta x^\lambda} = \frac{\partial T_{\alpha\beta\mu\nu}}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\alpha\lambda}^q T_{q\beta\mu\nu} - \Gamma_{\beta\lambda}^q T_{\alpha q\mu\nu} - \Gamma_{\mu\lambda}^q T_{\alpha\beta q\nu} - \Gamma_{\nu\lambda}^q T_{\alpha\beta\mu q}.$$

Pochodna kowariantna tensora kontrawariantnego pierwszego rzędu (wektora kontrawariantnego) T^α

$$T^{\alpha\lambda} = T^{\alpha;\lambda} = \nabla^\lambda T^\alpha = \frac{\delta T^\alpha}{\delta x^\lambda} = \frac{\partial T^\alpha}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{q\lambda}^\alpha T^q.$$

Pochodna kowariantna tensora kontrawariantnego drugiego rzędu T^{αβ}

$$T^{\alpha\beta\lambda} = T^{\alpha\beta;\lambda} = \nabla_\lambda T^{\alpha\beta} = \frac{\delta T^{\alpha\beta}}{\delta x^\lambda} = \frac{\partial T^{\alpha\beta}}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{q\lambda}^\alpha T^{q\beta} + \Gamma_{q\lambda}^\beta T^{\alpha q}.$$

Pochodna kowariantna tensora kontrawariantnego trzeciego rzędu $T^{\alpha\beta\mu}$

$$T_{\lambda}^{\alpha\beta\mu} = T_{;\lambda}^{\alpha\beta\mu} = \nabla_{\lambda} T^{\alpha\beta\mu} = \frac{\delta T^{\alpha\beta\mu}}{\delta x^{\lambda}} \stackrel{df}{=} \frac{\partial T^{\alpha\beta\mu}}{\partial x^{\lambda}} + \Gamma_{q\lambda}^{\alpha} T^{q\beta\mu} + \Gamma_{q\lambda}^{\beta} T^{\alpha q\mu} + \Gamma_{q\lambda}^{\mu} T^{\alpha\beta q}.$$

Pochodna kowariantna tensora kontrawariantnego czwartego rzędu $T^{\alpha\beta\mu\nu}$

$$T_{\lambda}^{\alpha\beta\mu\nu} = T_{;\lambda}^{\alpha\beta\mu\nu} = \nabla_{\lambda} T^{\alpha\beta\mu\nu} = \frac{\delta T^{\alpha\beta\mu\nu}}{\delta x^{\lambda}} \stackrel{df}{=} \frac{\partial T^{\alpha\beta\mu\nu}}{\partial x^{\lambda}} + \Gamma_{q\lambda}^{\alpha} T^{q\beta\mu\nu} + \Gamma_{q\lambda}^{\beta} T^{\alpha q\mu\nu} + \Gamma_{q\lambda}^{\mu} T^{\alpha\beta q\nu} + \Gamma_{q\lambda}^{\nu} T^{\alpha\beta\mu q}.$$

Pochodna kowariantna tensora mieszanego drugiego rzędu jednokrotnie kowariantnego i jednokrotnie kontrawariantnego T^{α}_{β}

$$T_{\beta\lambda}^{\alpha} = T^{\alpha}_{\beta;\lambda} = \nabla_{\lambda} T^{\alpha}_{\beta} = \frac{\delta T^{\alpha}_{\beta}}{\delta x^{\lambda}} \stackrel{df}{=} \frac{\partial T^{\alpha}_{\beta}}{\partial x^{\lambda}} - \Gamma_{\beta\lambda}^q T^{\alpha}_q + \Gamma_{q\lambda}^{\alpha} T^q_{\beta}.$$

Pochodna kowariantna tensora mieszanego trzeciego rzędu jednokrotnie kontrawariantnego i dwukrotnie kowariantnego $T^{\alpha}_{\beta\mu}$

$$T_{\beta\mu\lambda}^{\alpha} = T^{\alpha}_{\beta\mu;\lambda} = \nabla_{\lambda} T^{\alpha}_{\beta\mu} = \frac{\delta T^{\alpha}_{\beta\mu}}{\delta x^{\lambda}} \stackrel{df}{=} \frac{\partial T^{\alpha}_{\beta\mu}}{\partial x^{\lambda}} - \Gamma_{\beta\lambda}^q T^{\alpha}_{q\mu} - \Gamma_{\mu\lambda}^q T^{\alpha}_{\beta q} + \Gamma_{q\lambda}^{\alpha} T^q_{\beta\mu}.$$

• **Pochodna kontrawariantna dowolnego tensora**

Na bazie definicji pochodnej kowariantnej podamy definicję pochodnej kontrawariantnej dowolnego tensora.

$$\begin{aligned} T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} &= T_{r_1 r_2 \dots r_m; \lambda}^{s_1 s_2 \dots s_n} = \nabla_{\lambda} T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} = \frac{\delta T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}}{\delta x^{\lambda}} = \\ &\stackrel{df}{=} \frac{\partial T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}}{\partial x^{\lambda}} - \left[\Gamma_{r_1 \lambda}^{s_1} T_{q r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} + \Gamma_{r_2 \lambda}^{s_2} T_{r_1 q r_3 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} + \dots \right] + \left[\Gamma_{q \lambda}^{s_1} T^{q s_2 \dots s_n} + \Gamma_{q \lambda}^{s_2} T^{s_1 q s_3 \dots s_n} + \dots \right] \\ &\quad \downarrow \\ &\quad T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} = g_{\lambda\omega} T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n \omega} \\ &\quad g^{\lambda\kappa} g_{\lambda\omega} = \delta_{\omega}^{\kappa} \\ &\quad g^{\lambda\kappa} g_{\lambda\omega} T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n \omega} = \delta_{\omega}^{\kappa} T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n \omega} = T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n \kappa} \end{aligned}$$

Pochodną kontrawariantną lub rozszerzeniem kontrawariantnym dowolnego tensora nazywamy wyrażenie

$$\begin{aligned} T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n \kappa} &= T_{r_1 r_2 \dots r_m; \kappa}^{s_1 s_2 \dots s_n} = g^{\lambda\kappa} \nabla_{\lambda} T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} = g^{\lambda\kappa} \frac{\delta T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}}{\delta x^{\lambda}} = \\ &\stackrel{df}{=} g^{\lambda\kappa} \left\{ \frac{\partial T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}}{\partial x^{\lambda}} - \left[\Gamma_{r_1 \lambda}^{s_1} T_{q r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} + \Gamma_{r_2 \lambda}^{s_2} T_{r_1 q r_3 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} + \dots \right] + \left[\Gamma_{q \lambda}^{s_1} T^{q s_2 \dots s_n} + \Gamma_{q \lambda}^{s_2} T^{s_1 q s_3 \dots s_n} + \dots \right] \right\} \\ &\quad \downarrow \\ &\quad \frac{\partial}{\partial x_{\kappa}} \stackrel{df}{=} \sum_{\lambda=1}^N g^{\lambda\kappa} \frac{\partial}{\partial x^{\lambda}}, \quad \frac{\delta}{\delta x_{\kappa}} \stackrel{df}{=} \sum_{\lambda=1}^N g^{\lambda\kappa} \frac{\partial}{\partial x^{\lambda}}, \quad \nabla^{\kappa} \stackrel{df}{=} \sum_{\lambda=1}^N g^{\lambda\kappa} \nabla_{\lambda} \\ &\quad \bar{\Gamma}_{r_1 \kappa}^q \stackrel{df}{=} \sum_{\lambda=1}^N g^{\lambda\kappa} \Gamma_{r_1 \lambda}^q, \quad \bar{\Gamma}_{r_1 \kappa}^{s_1} \stackrel{df}{=} \sum_{\lambda=1}^N g^{\lambda\kappa} \Gamma_{r_1 \lambda}^{s_1} \\ T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n \kappa} &= T_{r_1 r_2 \dots r_m; \kappa}^{s_1 s_2 \dots s_n} = \nabla^{\kappa} T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} = \frac{\delta T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}}{\delta x_{\kappa}} = \\ &\stackrel{df}{=} \frac{\partial T_{r_1 r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}}{\partial x_{\kappa}} - \left[\bar{\Gamma}_{r_1 \kappa}^q T_{q r_2 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} + \bar{\Gamma}_{r_2 \kappa}^q T_{r_1 q r_3 \dots r_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} + \dots \right] + \left[\bar{\Gamma}_{q \kappa}^{s_1} T^{q s_2 \dots s_n} + \bar{\Gamma}_{q \kappa}^{s_2} T^{s_1 q s_3 \dots s_n} + \dots \right] \end{aligned}$$

TWIERDZENIE

Pochodna kontrawariantna dowolnego tensora jest tensorem, którego rząd i kontrawariantność są o jeden wyższe od rzędu i kontrawariantności tensora wyjściowego

$$T_{i_1 i_2 \dots i_m}^{s_1 s_2 \dots s_n ; \kappa} = \nabla^\kappa T_{i_1 i_2 \dots i_m}^{s_1 s_2 \dots s_n} = \frac{\delta T_{i_1 i_2 \dots i_m}^{s_1 s_2 \dots s_n}}{\delta x_\kappa} \stackrel{tw}{=} T_{i_1 i_2 \dots i_m}^{s_1 s_2 \dots s_n ; \kappa}.$$

Twierdzenie to w przypadku pochodnej kontrawariantnej tensora kontrawariantnego zostało sformułowane przez G. Ricciiego i T. Levi-Civite w pracy:

Méthodes de calcul différentiel absolu et leurs applications.

Mathematische Annalen **54** (1901) 125-201.

PRZYKŁADY

Pochodna kontrawariantna tensora zerowego rzędu (skalara) T

$$T^\kappa = T^{;\kappa} = \nabla^\kappa T = \frac{\delta T}{\delta x_\kappa} \stackrel{df}{=} g^{\lambda\kappa} \frac{\partial T}{\partial x^\lambda} = g^{\lambda\kappa} T_{,\lambda} = \frac{\partial T}{\partial x_\kappa} = T^{,\kappa}.$$

Pochodna kontrawariantna tensora kowariantnego pierwszego rzędu (wektora kowariantnego)

$$T_\alpha$$

$$T_\alpha^{;\kappa} = \nabla^\kappa T_\alpha = \frac{\delta T_\alpha}{\delta x_\kappa} \stackrel{df}{=} g^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T_\alpha}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\alpha\lambda}^q T_q \right) = \frac{\partial T_\alpha}{\partial x_\kappa} - \bar{\Gamma}_{\alpha\kappa}^q T_q.$$

Pochodna kontrawariantna tensora kowariantnego drugiego rzędu $T_{\alpha\beta}$

$$T_{\alpha\beta}^\kappa = T_{\alpha\beta}^{;\kappa} = \nabla^\kappa T_{\alpha\beta} = \frac{\delta T_{\alpha\beta}}{\delta x_\kappa} \stackrel{df}{=} g^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T_{\alpha\beta}}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\alpha\lambda}^q T_{q\beta} - \Gamma_{\beta\lambda}^q T_{\alpha q} \right) = \frac{\partial T_{\alpha\beta}}{\partial x_\kappa} - \bar{\Gamma}_{\alpha\kappa}^q T_{q\beta} - \bar{\Gamma}_{\beta\kappa}^q T_{\alpha q}.$$

Pochodna kontrawariantna tensora kowariantnego trzeciego rzędu $T_{\alpha\beta\mu}$

$$T_{\alpha\beta\mu}^\kappa = T_{\alpha\beta\mu}^{;\kappa} = \nabla^\kappa T_{\alpha\beta\mu} = \frac{\delta T_{\alpha\beta\mu}}{\delta x_\kappa} \stackrel{df}{=} g^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T_{\alpha\beta\mu}}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\alpha\lambda}^q T_{q\beta\mu} - \Gamma_{\beta\lambda}^q T_{\alpha q\mu} - \Gamma_{\mu\lambda}^q T_{\alpha\beta q} \right) =$$

$$= \frac{\partial T_{\alpha\beta\mu}}{\partial x_\kappa} - \bar{\Gamma}_{\alpha\kappa}^q T_{q\beta\mu} - \bar{\Gamma}_{\beta\kappa}^q T_{\alpha q\mu} - \bar{\Gamma}_{\mu\kappa}^q T_{\alpha\beta q}.$$

Pochodna kontrawariantna tensora kowariantnego czwartego rzędu $T_{\alpha\beta\mu\nu}$

$$T_{\alpha\beta\mu\nu}^\kappa = T_{\alpha\beta\mu\nu}^{;\kappa} = \nabla^\kappa T_{\alpha\beta\mu\nu} = \frac{\delta T_{\alpha\beta\mu\nu}}{\delta x_\kappa} \stackrel{df}{=} g^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T_{\alpha\beta\mu\nu}}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\alpha\lambda}^q T_{q\beta\mu\nu} - \Gamma_{\beta\lambda}^q T_{\alpha q\mu\nu} - \Gamma_{\mu\lambda}^q T_{\alpha\beta q\nu} - \Gamma_{\nu\lambda}^q T_{\alpha\beta\mu q} \right) =$$

$$= \frac{\partial T_{\alpha\beta\mu\nu}}{\partial x_\kappa} - \bar{\Gamma}_{\alpha\kappa}^q T_{q\beta\mu\nu} - \bar{\Gamma}_{\beta\kappa}^q T_{\alpha q\mu\nu} - \bar{\Gamma}_{\mu\kappa}^q T_{\alpha\beta q\nu} - \bar{\Gamma}_{\nu\kappa}^q T_{\alpha\beta\mu q}.$$

Pochodna kontrawariantna tensora kontrawariantnego pierwszego rzędu (wektora kontrawariantnego) T^α

$$T^{\alpha\kappa} = T^{\alpha ; \kappa} = \nabla^\kappa T^\alpha = \frac{\delta T^\alpha}{\delta x^\kappa} \stackrel{df}{=} g^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T^\alpha}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{q\lambda}^\alpha T^q \right) = \frac{\partial T^\alpha}{\partial x_\kappa} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\alpha T^q.$$

Pochodna kontrawariantna tensora kontrawariantnego drugiego rzędu $T^{\alpha\beta}$

$$T^{\alpha\beta\kappa} = T^{\alpha\beta ; \kappa} = \nabla^\kappa T^{\alpha\beta} = \frac{\delta T^{\alpha\beta}}{\delta x_\kappa} \stackrel{df}{=} g^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T^{\alpha\beta}}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{q\lambda}^\alpha T^{q\beta} + \Gamma_{q\lambda}^\beta T^{\alpha q} \right) = \frac{\partial T^{\alpha\beta}}{\partial x_\kappa} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\alpha T^{q\beta} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\beta T^{\alpha q}.$$

Pochodna kontrawariantna tensora kontrawariantnego trzeciego rzędu $T^{\alpha\beta\mu}$

$$\begin{aligned} T^{\alpha\beta\mu\kappa} &= T^{\alpha\beta\mu;\kappa} = \nabla^\kappa T^{\alpha\beta\mu} = \frac{\delta T^{\alpha\beta\mu}}{\delta x_\kappa} \stackrel{\text{df}}{=} \mathbf{g}^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T^{\alpha\beta\mu}}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{q\lambda}^\alpha T^{q\beta\mu} + \Gamma_{q\lambda}^\beta T^{\alpha q\mu} + \Gamma_{q\lambda}^\mu T^{\alpha\beta q} \right) = \\ &= \frac{\partial T^{\alpha\beta\mu}}{\partial x_\kappa} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\alpha T^{q\beta\mu} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\beta T^{\alpha q\mu} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\mu T^{\alpha\beta q}. \end{aligned}$$

Pochodna kontrawariantna tensora kontrawariantnego czwartego rzędu $T^{\alpha\beta\mu\nu}$

$$\begin{aligned} T^{\alpha\beta\mu\nu\kappa} &= T^{\alpha\beta\mu\nu;\kappa} = \nabla^\kappa T^{\alpha\beta\mu\nu} = \frac{\delta T^{\alpha\beta\mu\nu}}{\delta x_\kappa} \stackrel{\text{df}}{=} \\ &= \mathbf{g}^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T^{\alpha\beta\mu\nu}}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{q\lambda}^\alpha T^{q\beta\mu\nu} + \Gamma_{q\lambda}^\beta T^{\alpha q\mu\nu} + \Gamma_{q\lambda}^\mu T^{\alpha\beta q\nu} + \Gamma_{q\lambda}^\nu T^{\alpha\beta\mu q} \right) = \\ &= \frac{\partial T^{\alpha\beta\mu\nu}}{\partial x_\kappa} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\alpha T^{q\beta\mu\nu} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\beta T^{\alpha q\mu\nu} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\mu T^{\alpha\beta q\nu} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\nu T^{\alpha\beta\mu q}. \end{aligned}$$

Pochodna kontrawariantna tensora mieszanego drugiego rzędu jednokrotnie kowariantnego i jednokrotnie kontrawariantnego T_β^α

$$T_\beta^{\alpha\kappa} = T_\beta^{\alpha;\kappa} = \nabla^\kappa T_\beta^\alpha = \frac{\delta T_\beta^\alpha}{\delta x_\kappa} \stackrel{\text{df}}{=} \mathbf{g}^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T_\beta^\alpha}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\beta\lambda}^q T_q^\alpha + \Gamma_{q\lambda}^\alpha T_\beta^q \right) = \frac{\partial T_\beta^\alpha}{\partial x_\kappa} - \bar{\Gamma}_{\beta\kappa}^q T_q^\alpha + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\alpha T_\beta^q.$$

Pochodna kontrawariantna tensora mieszanego trzeciego rzędu jednokrotnie kowariantnego i dwukrotnie kontrawariantnego $T_{\beta\mu}^\alpha$

$$\begin{aligned} T_{\beta\mu}^{\alpha\kappa} &= T_{\beta\mu}^{\alpha;\kappa} = \nabla^\kappa T_{\beta\mu}^\alpha = \frac{\delta T_{\beta\mu}^\alpha}{\delta x_\kappa} \stackrel{\text{df}}{=} \mathbf{g}^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T_{\beta\mu}^\alpha}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\beta\lambda}^q T_{q\mu}^\alpha - \Gamma_{\mu\lambda}^q T_{\beta q}^\alpha + \Gamma_{q\lambda}^\alpha T_{\beta\mu}^q \right) = \\ &= \frac{\partial T_{\beta\mu}^\alpha}{\partial x_\kappa} - \bar{\Gamma}_{\beta\kappa}^q T_{q\mu}^\alpha - \bar{\Gamma}_{\mu\kappa}^q T_{\beta q}^\alpha + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\alpha T_{\beta\mu}^q. \end{aligned}$$

Pochodna kontrawariantna tensora mieszanego trzeciego rzędu dwukrotnie kowariantnego i jednokrotnie kontrawariantnego $T_\mu^{\alpha\beta}$

$$\begin{aligned} T_\mu^{\alpha\beta\kappa} &= T_\mu^{\alpha\beta;\kappa} = \nabla^\kappa T_\mu^{\alpha\beta} = \frac{\delta T_\mu^{\alpha\beta}}{\delta x_\kappa} \stackrel{\text{df}}{=} \mathbf{g}^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T_\mu^{\alpha\beta}}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\mu\lambda}^q T_q^{\alpha\beta} + \Gamma_{q\lambda}^\alpha T_\mu^{q\beta} + \Gamma_{q\lambda}^\beta T_\mu^{\alpha q} \right) = \\ &= \frac{\partial T_\mu^{\alpha\beta}}{\partial x_\kappa} - \bar{\Gamma}_{\mu\kappa}^q T_q^{\alpha\beta} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\alpha T_\mu^{q\beta} + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\beta T_\mu^{\alpha q}. \end{aligned}$$

Pochodna kontrawariantna tensora mieszanego czwartego rzędu jednokrotnie kontrawariantnego i trójkrotnie kowariantnego $T_{\beta\mu\nu}^\alpha$

$$\begin{aligned} T_{\beta\mu\nu}^{\alpha\kappa} &= T_{\beta\mu\nu}^{\alpha;\kappa} = \nabla^\kappa T_{\beta\mu\nu}^\alpha = \frac{\delta T_{\beta\mu\nu}^\alpha}{\delta x_\kappa} \stackrel{\text{df}}{=} \mathbf{g}^{\lambda\kappa} \left(\frac{\partial T_{\beta\mu\nu}^\alpha}{\partial x^\lambda} - \Gamma_{\beta\lambda}^q T_{q\mu\nu}^\alpha - \Gamma_{\mu\lambda}^q T_{\beta q\nu}^\alpha - \Gamma_{\nu\lambda}^q T_{\beta\mu q}^\alpha + \Gamma_{q\lambda}^\alpha T_{\beta\mu\nu}^q \right) = \\ &= \frac{\partial T_{\beta\mu\nu}^\alpha}{\partial x_\kappa} - \bar{\Gamma}_{\beta\kappa}^q T_{q\mu\nu}^\alpha - \bar{\Gamma}_{\mu\kappa}^q T_{\beta q\nu}^\alpha - \bar{\Gamma}_{\nu\kappa}^q T_{\beta\mu q}^\alpha + \bar{\Gamma}_{q\kappa}^\alpha T_{\beta\mu\nu}^q. \end{aligned}$$

• **Pochodna kowariantna (kontrawariantna) sumy i iloczynu tensorów**

Pochodna kowariantna (kontrawariantna) sumy tensorów tego samego rzędu i typu jest sumą pochodnych kowariantnych (kontrawariantnych) tych tensorów.

Pochodna kowariantna (kontrawariantna) iloczynu dowolnych dwóch tensorów jest sumą, składającą się z iloczynu pierwszego tensora i pochodnej kowariantnej (kontrawariantnej) drugiego tensora oraz iloczynu drugiego tensora i pochodnej kowariantnej (kontrawariantnej) pierwszego tensora.

Należy pamiętać, że pochodna kowariantna (kontrawariantna) kowariantnego oraz kontrawariantnego tensora metrycznego jest równa zero

$$\frac{\delta g^{\mu\nu}}{\delta x^\lambda} = \frac{\delta g_{\mu\nu}}{\delta x^\lambda} = \frac{\delta g^{\mu\nu}}{\delta x_\kappa} = \frac{\delta g_{\mu\nu}}{\delta x_\kappa} = 0.$$

• **Pochodne wyższych rzędów**

Zacytujmy odpowiedni fragment z pracy G. Ricciiego i T. Levi-Civity:

Méthodes de calcul différentiel absolu et leurs applications.

Mathematische Annalen **54** (1901) 125-201.

„Jeżeli litera o m wskaźnikach przedstawia tensor kowariantny, to przyjmować będziemy ogólnie, że ta sama litera z jednym wskaźnikiem więcej przedstawia jego pierwszą pochodną kowariantną względem przyjętej formy zasadniczej.

Na przykład, wychodząc z tensora rzędu 0, tj. z funkcji T i stosując kolejno odpowiednie wzory, można otrzymać pierwszy, drugi itd. tensor pochodny. Rozciągając na rzędy wyższe nazwy, będące w użyciu dla rzędu pierwszego, nazywamy niekiedy tensory T_{rs} , T_{rst} itd. pochodnymi kowariantnym rzędu drugiego, trzeciego itd. funkcji T.”

Procedurę tę można rozszerzyć na pochodne kowariantne i kontrawariantne dowolnego tensora.

PRZYKŁAD

Startując od skalaru T można utworzyć 24 tensory mieszane czwartego rzędu jednokrotnie kontrawariantne i trzykrotnie kowariantne:

$$\begin{array}{l} T^{\alpha}_{\bullet\beta\mu\nu}, T^{\alpha}_{\bullet\beta\nu\mu}, T^{\alpha}_{\bullet\mu\beta\nu}, T^{\alpha}_{\bullet\mu\nu\beta}, T^{\alpha}_{\bullet\nu\beta\mu}, T^{\alpha}_{\bullet\nu\mu\beta}, \\ T^{\bullet\alpha}_{\beta\bullet\mu\nu}, T^{\bullet\alpha}_{\beta\bullet\nu\mu}, T^{\bullet\alpha}_{\mu\bullet\beta\nu}, T^{\bullet\alpha}_{\mu\bullet\nu\beta}, T^{\bullet\alpha}_{\nu\bullet\beta\mu}, T^{\bullet\alpha}_{\nu\bullet\mu\beta}, \\ T^{\bullet\bullet\alpha}_{\beta\mu\bullet\nu}, T^{\bullet\bullet\alpha}_{\beta\nu\bullet\mu}, T^{\bullet\bullet\alpha}_{\mu\beta\bullet\nu}, T^{\bullet\bullet\alpha}_{\mu\nu\bullet\beta}, T^{\bullet\bullet\alpha}_{\nu\beta\bullet\mu}, T^{\bullet\bullet\alpha}_{\nu\mu\bullet\beta}, \\ T^{\bullet\bullet\bullet\alpha}_{\beta\mu\nu}, T^{\bullet\bullet\bullet\alpha}_{\beta\nu\mu}, T^{\bullet\bullet\bullet\alpha}_{\mu\beta\nu}, T^{\bullet\bullet\bullet\alpha}_{\mu\nu\beta}, T^{\bullet\bullet\bullet\alpha}_{\nu\beta\mu}, T^{\bullet\bullet\bullet\alpha}_{\nu\mu\beta}. \end{array}$$

Pierwszy z nich skonstruowaliśmy następująco:

$$T^{\alpha} = \frac{\delta T}{\delta x_{\alpha}},$$

$$T^{\alpha}_{\bullet\beta} = \frac{\delta}{\delta x^{\beta}} \left(\frac{\delta T}{\delta x_{\alpha}} \right) = \frac{\delta^2 T}{\delta x^{\beta} \delta x_{\alpha}},$$

$$T^{\alpha}_{\bullet\beta\mu} = \frac{\delta}{\delta x^{\mu}} \left[\frac{\delta}{\delta x^{\beta}} \left(\frac{\delta T}{\delta x_{\alpha}} \right) \right] = \frac{\delta}{\delta x^{\mu}} \left(\frac{\delta^2 T}{\delta x^{\beta} \delta x_{\alpha}} \right) = \frac{\delta^3 T}{\delta x^{\mu} \delta x^{\beta} \delta x_{\alpha}},$$

$$T^{\alpha}_{\bullet\beta\mu\nu} = \frac{\delta}{\delta x^{\nu}} \left\{ \frac{\delta}{\delta x^{\mu}} \left[\frac{\delta}{\delta x^{\beta}} \left(\frac{\delta T}{\delta x_{\alpha}} \right) \right] \right\} = \frac{\delta}{\delta x^{\nu}} \left(\frac{\delta^3 T}{\delta x^{\mu} \delta x^{\beta} \delta x_{\alpha}} \right) = \frac{\delta^4 T}{\delta x^{\nu} \delta x^{\mu} \delta x^{\beta} \delta x_{\alpha}}.$$

• **Dywergencja tensora metrycznego**

$$g_{\alpha\beta;\beta} = \frac{\partial g_{\alpha\beta}}{\partial x^\beta} - \Gamma_{\alpha\beta}^\mu g_{\mu\beta} - \Gamma_{\beta\beta}^\mu g_{\alpha\mu}$$

$$\downarrow$$

$$\frac{\partial g_{\alpha\beta}}{\partial x^\beta} = \Gamma_{\alpha\beta}^\mu g_{\mu\beta} + \Gamma_{\beta\beta}^\mu g_{\alpha\mu}$$

$$g_{\alpha\beta;\beta} = 0$$

$$g^{\alpha\beta}{}_{;\beta} = \frac{\partial g^{\alpha\beta}}{\partial x^\beta} + \Gamma_{\mu\beta}^\alpha g^{\mu\beta} + \Gamma_{\mu\lambda}^\beta g^{\alpha\mu}$$

$$\downarrow$$

$$\frac{\partial g^{\alpha\beta}}{\partial x^\beta} = -\Gamma_{\mu\beta}^\alpha g^{\mu\beta} - \Gamma_{\mu\beta}^\beta g^{\alpha\mu}$$

$$g^{\alpha\beta}{}_{;\beta} = 0$$

• **Dalsze własności tensora metrycznego**

Różniczkowanie wyrażenia

$$g_{\mu\sigma} g^{\nu\sigma} = \delta_\mu^\nu$$

daje

$$g^{\nu\sigma} \frac{\partial g_{\mu\sigma}}{\partial x^\alpha} = -g_{\mu\sigma} \frac{\partial g^{\nu\sigma}}{\partial x^\alpha}$$

Po przemnożeniu obu stron tej równości przez $g_{\nu\tau}$ i zsumowaniu po ν (w pierwszym przypadku) lub przemnożeniu przez $g^{\mu\tau}$ i zsumowaniu po μ (w drugim przypadku), otrzymujemy

$$g_{\nu\tau} g^{\nu\sigma} \frac{\partial g_{\mu\sigma}}{\partial x^\alpha} = -g_{\nu\tau} g_{\mu\sigma} \frac{\partial g^{\nu\sigma}}{\partial x^\alpha}$$

$$\downarrow \quad g_{\nu\tau} g^{\nu\sigma} = \delta_\tau^\sigma$$

$$\delta_\tau^\sigma \frac{\partial g_{\mu\sigma}}{\partial x^\alpha} = -g_{\nu\tau} g_{\mu\sigma} \frac{\partial g^{\nu\sigma}}{\partial x^\alpha}$$

$$\frac{\partial g_{\mu\tau}}{\partial x^\alpha} = -g_{\nu\tau} g_{\mu\sigma} \frac{\partial g^{\nu\sigma}}{\partial x^\alpha}$$

lub

$$g^{\mu\tau} g^{\nu\sigma} \frac{\partial g_{\mu\sigma}}{\partial x^\alpha} = -g^{\mu\tau} g_{\mu\sigma} \frac{\partial g^{\nu\sigma}}{\partial x^\alpha}$$

$$\downarrow \quad g^{\mu\tau} g_{\mu\sigma} = \delta_\sigma^\tau$$

$$g^{\mu\tau} g^{\nu\sigma} \frac{\partial g_{\mu\sigma}}{\partial x^\alpha} = -\delta_\sigma^\tau \frac{\partial g^{\nu\sigma}}{\partial x^\alpha}$$

$$\frac{\partial g^{\nu\tau}}{\partial x^\alpha} = -g^{\mu\tau} g^{\nu\sigma} \frac{\partial g_{\mu\sigma}}{\partial x^\alpha}$$

10 PRZESTRZEŃ RIEMANNA

- **Płaskie przestrzenie z metryką**

Badane poprzednio przestrzenie były płaskie, istniał ortonormalny układ współrzędnych $\{0, \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}$, względem którego różniczka odległości ds między każdymi dwoma blisko położonymi punktami spełniała zależność $(ds)^2 = \sum_{\mu=1}^n (dx^\mu)^2$. Układ ten był wyjściowym układem współrzędnych z tensorem metrycznym $g_{\mu\nu} = \delta_{\mu\nu}$. Wprowadzenie współrzędnych krzywoliniowych $x'^\mu = f_\mu(x^1, x^2, x^3, x^4)$ pozwalało na określenie w każdym punkcie przestrzeni tensora metrycznego $g'_{\alpha\beta} = g_{\mu\nu} \frac{\partial x^\mu}{\partial x'^\alpha} \frac{\partial x^\nu}{\partial x'^\beta}$. Różniczkę odległości między dwoma blisko położonymi punktami x'^α i $x'^\beta + dx'^\alpha$ można było wyznaczyć ze wzoru $ds^2 = g'_{\alpha\beta} dx'^\alpha dx'^\beta$.

- **Przestrzeń Riemanna jako przestrzeń zakrzywiona z metryką**

Wyjściowym układem współrzędnych niech będzie dowolny prostoliniowy lub krzywoliniowy układ współrzędnych X^1, X^2, X^3, X^4 . Niech (x^1, x^2, x^3, x^4) będą kontrawariantnymi współrzędnymi punktu P, które przy zmianie układu $x'^\mu = f^\mu(x^1, x^2, x^3, x^4)$ transformują się

$$\text{według wzorów } dx'^\mu = \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial X^\nu} dx^\nu, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4).$$

Czterowymiarowym **tensorem g-krotnie kontrawariantnym i d-krotnie kowariantnym** $T_{\nu_1 \nu_2 \dots \nu_d}^{\mu_1 \mu_2 \dots \mu_g}$ będziemy nazywali zbiór 4^{g+d} wielkości, zwanych jego składowymi (współrzednymi), które przy zmianie układu współrzędnych

$$x'^\mu = f^\mu(x^1, x^2, x^3, x^4), \quad dx'^\mu = \sum_{\nu=1}^4 \frac{\partial x'^\mu}{\partial X^\nu} dx^\nu, \quad (\mu = 1, 2, 3, 4)$$

transformują się według wzorów

$$T'_{\nu_1 \nu_2 \dots \nu_d}^{\mu_1 \mu_2 \dots \mu_g} = \sum_{\alpha_1=1}^4 \dots \sum_{\alpha_g=1}^4 \frac{\partial x'^{\mu_1}}{\partial X^{\alpha_1}} \dots \frac{\partial x'^{\mu_g}}{\partial X^{\alpha_g}} \sum_{\beta_1=1}^4 \dots \sum_{\beta_d=1}^4 \frac{\partial X^{\beta_1}}{\partial x'^{\nu_1}} \dots \frac{\partial X^{\beta_d}}{\partial x'^{\nu_d}} T_{\beta_1 \beta_2 \dots \beta_d}^{\alpha_1 \alpha_2 \dots \alpha_g}, \text{ lub}$$

$$T'_{\nu_1 \nu_2 \nu_3 \dots \nu_d}^{\mu_1 \mu_2 \mu_3 \dots \mu_g} = \sum_{\alpha_1=1}^4 \dots \sum_{\alpha_g=1}^4 \frac{\partial X^{\alpha_1}}{\partial x'^{\mu_1}} \dots \frac{\partial X^{\alpha_g}}{\partial x'^{\mu_g}} \sum_{\beta_1=1}^4 \dots \sum_{\beta_d=1}^4 \frac{\partial x'^{\nu_1}}{\partial X^{\beta_1}} \dots \frac{\partial x'^{\nu_d}}{\partial X^{\beta_d}} T_{\beta_1 \beta_2 \beta_3 \dots \beta_d}^{\alpha_1 \alpha_2 \alpha_3 \dots \alpha_g}.$$

Liczbę $(d + g)$ jest rzędem tensora.

Przestrzenią Riemanna nazywamy przestrzeń z zadaniem w każdym jej punkcie tensorem metrycznym $g_{\mu\nu}$, kowariantnym, symetrycznym, drugiego rzędu. Przy pomocy tego tensora określany jest kwadrat różniczki odległości dwóch blisko siebie położonych punktów (forma metryczna) $ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu$. Tensor metryczny przestrzeni Riemanna można przedstawić w postaci sumy dwóch składników. Pierwszy składnik związany jest z przyjętym wyjściowym układem współrzędnych. Drugi składnik opisuje deformacje przestrzeni.

• **Kowariantny tensor metryczny i kowariantne wektory bazowe**

| | |
|---|--|
| $\cos\angle(\mathbf{e}_\mu, \mathbf{e}_\nu) \stackrel{\text{df}}{=} \frac{g_{\mu\nu}}{\sqrt{g_{\mu\mu}} \sqrt{g_{\nu\nu}}}$ | $\cos\angle(\mathbf{e}_\mu, \mathbf{e}_\mu) = 1$ |
| $\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu \stackrel{\text{df}}{=} e_\mu e_\nu \cos\angle(\mathbf{e}_\mu, \mathbf{e}_\nu)$ | $e_\mu = \sqrt{g_{\mu\mu}}$ |
| $\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu \stackrel{\text{df}}{=} g_{\mu\nu}$ | $\mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = g_{\mu\nu}^0 + g_{\mu\nu}^G = \mathbf{e}_\mu^0 \cdot \mathbf{e}_\nu^0 + g_{\mu\nu}^G$ |
| $g_{\mu\nu} = g_{\mu\nu}^0 + g_{\mu\nu}^G$ | $\cos\angle(\mathbf{e}_\mu, \mathbf{e}_\nu) = \frac{g_{\mu\nu}^0 + g_{\mu\nu}^G}{\sqrt{g_{\mu\mu}^0 + g_{\mu\mu}^G} \sqrt{g_{\nu\nu}^0 + g_{\nu\nu}^G}}$ |
| $\cos\angle(\mathbf{e}_\mu^0, \mathbf{e}_\nu^0) \stackrel{\text{df}}{=} \frac{g_{\mu\nu}^0}{\sqrt{g_{\mu\mu}^0} \sqrt{g_{\nu\nu}^0}}$ | |
| $\mathbf{e}_\mu^0 \cdot \mathbf{e}_\nu^0 \stackrel{\text{df}}{=} e_\mu^0 e_\nu^0 \cos\angle(\mathbf{e}_\mu^0, \mathbf{e}_\nu^0)$ | |
| $\mathbf{e}_\mu^0 \cdot \mathbf{e}_\nu^0 \stackrel{\text{df}}{=} g_{\mu\nu}^0$ | |

- \mathbf{e}_μ^0 = wektory bazowe wyjściowego układu współrzędnych
- \mathbf{e}_μ = lokalne wektory bazowe przestrzeni Riemanna
- $g_{\mu\nu}^0$ = składnik tensora metrycznego przestrzeni Riemanna związany z wyjściowym układem współrzędnych
- $g_{\mu\nu}^G$ = składnik tensora metrycznego przestrzeni Riemanna opisujący deformację przestrzeni

• **Kontrawariantny tensor metryczny $g^{\mu\nu}$**

$$g^{\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} \frac{\Delta^{\nu\mu}}{g} = \frac{\Delta^{\mu\nu}}{g} = g^{\nu\mu}, \quad g = \det \begin{bmatrix} g_{11} & g_{12} & g_{13} & g_{14} \\ g_{21} & g_{22} & g_{23} & g_{24} \\ g_{31} & g_{32} & g_{33} & g_{34} \\ g_{41} & g_{42} & g_{43} & g_{44} \end{bmatrix} \neq 0$$

| | | |
|---|-------------------|--|
| $\Delta^{\mu\beta} = g g^{\mu\beta}$ | \longrightarrow | $g_{\mu\alpha} g^{\mu\beta} = \delta_\alpha^\beta$ |
| $g_{\mu\alpha} \Delta^{\mu\beta} = g \delta_\alpha^\beta$ | | |

Analogiczne relacje zachodzą między kontrawariantnym tensorem metrycznym przestrzeni Riemanna i kontrawariantnymi wektorami bazowymi.

• **Lokalny układ współrzędnych i styczna przestrzeń**

Tensor metryczny przestrzeni Riemanna pozwala wprowadzić w każdym punkcie tzw. lokalny prostoliniowy układ współrzędnych oraz związaną z nim tzw. styczną przestrzeń. Wykorzystując fakt, że w danym punkcie P składowe tensora metrycznego są stałe, można jednoznacznie skonstruować lokalny prostoliniowy układ współrzędnych

$$\{P, \mathbf{e}_1, \mathbf{e}_2, \mathbf{e}_3, \mathbf{e}_4\}, \quad g_{\mu\nu} = \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu.$$

• **Iloczyn skalarny wektorów kontrawariantnych**

Iloczynem skalarnym wektorów kontrawariantnych $\mathbf{A} = (A^1, A^2, A^3, A^4) = A^\mu \mathbf{e}_\mu$ oraz $\mathbf{B} = (B^1, B^2, B^3, B^4) = B^\nu \mathbf{e}_\nu$, zaczepionych w tym samym punkcie, nazwamy skalar

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} \stackrel{\text{df}}{=} AB \cos \angle(\mathbf{e}_\mu, \mathbf{e}_\nu) = A^\mu B^\nu \mathbf{e}_\mu \cdot \mathbf{e}_\nu = A^\mu B^\nu g_{\mu\nu}$$

• **Iloczyn skalarny wektorów kowariantnych**

Iloczynem skalarnym wektorów kowariantnych $\mathbf{A} = (A^1, A^2, A^3, A^4) = A^\mu \mathbf{e}_\mu$ oraz $\mathbf{B} = (B^1, B^2, B^3, B^4) = B^\nu \mathbf{e}_\nu$, zaczepionych w tym samym punkcie, nazwamy skalar

$$\mathbf{A} \cdot \mathbf{B} \stackrel{\text{df}}{=} AB \cos \angle(\mathbf{e}^\mu, \mathbf{e}^\nu) = A_\mu B_\nu \mathbf{e}^\mu \cdot \mathbf{e}^\nu = A_\mu B_\nu g^{\mu\nu}$$

• **Rzeczywista wartość wektora kontrawariantnego**

$$A \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{\varepsilon g_{\mu\nu} A^\mu A^\nu}$$

ε = liczba znakowa przyjmująca wartości +1 lub -1, aby A było liczbą rzeczywistą

• **Rzeczywista wartość wektora kowariantnego**

$$A \stackrel{\text{df}}{=} \sqrt{\varepsilon g^{\mu\nu} A_\mu A_\nu}$$

• **Warunek prostopadłości (ortogonalności) wektorów**

Dwa wektory A^μ i B^ν zaczepione w tym samym punkcie będziemy nazywali prostopadłymi (ortogonalnymi), jeżeli $g_{\mu\nu} A^\mu B^\nu = 0$.

• **Operacje na tensorach w przestrzeni Riemanna**

Wszystkie omówione wcześniej w niezbędniku operacje na tensorach można wykonywać również w przestrzeni Riemanna. Działaniami algebraicznymi, które można przeprowadzać jedynie na tensorach określonych w danym punkcie, są:

Dodawanie tensorów

Mnożenie tensorów

Zwężanie (kontrakcja) tensorów

Podnoszenie i obniżanie wskaźników

Operacjami w zakresie analizy tensorów są:

Pochodna tensora

Pochodna absolutna tensora

Dywergencja tensora

Gradient funkcji skalarnej

Laplasjan funkcji skalarnej

• **Równania geodezyki**

Geodezyką (linią geodezyjną) nazywamy najkrótszą linię łączącą dwa blisko siebie położone punkty. Wzdłuż linii geodezyjnej wektory stycznych do niej są względem siebie przesunięte równoległe.

Niech będzie dana linia o równaniu parametrycznym $x^\alpha = x^\alpha(s)$, $(\alpha = 1,2,3,4)$.

Wektor $\mathbf{A} = \sum_{\alpha=1}^4 \frac{dx^\alpha}{ds} \mathbf{e}_\alpha$, $|\mathbf{A}| = \sqrt{g_{\mu\nu} \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds}} = 1$ jest jednostkowym wektorem stycznym do danej linii. Będzie ona geodezyką wtedy i tylko wtedy, gdy pochodna absolutna z wektora stycznego do niej będzie równa zero.

$$\begin{aligned} \frac{\delta A^\alpha}{\delta s} &= \frac{dA^\alpha}{ds} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha A^\mu \frac{dx^\nu}{ds} = 0 \\ A^\alpha &= \frac{dx^\alpha}{ds} \\ \alpha &= 1,2,3,4 \end{aligned}$$

$$\frac{\delta \left(\frac{dx^\alpha}{ds} \right)}{\delta s} = \frac{d \left(\frac{dx^\alpha}{ds} \right)}{ds} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} = 0$$

$$\frac{d^2 x^\alpha}{ds^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} = 0 \quad \text{Równanie geodezyki}$$

Aby jednoznacznie rozwiązać układ tych równań różniczkowych, należy zadać warunki początkowe:

$x^\alpha(0)$ = początkowy punkt geodezyki,

$\left(\frac{dx^\alpha}{ds} \right)_0$ = wektor styczny do geodezyki w punkcie początkowym.

• **Geodezyka zerowa.**

Geodezyką zerową nazywamy geodezykę, dla której $ds = 0$. Po takich liniach porusza się światło. Zwróćmy uwagę na to, że w czasoprzestrzeni odległość między dwoma różnymi punktami może być równa zero, pomimo że punkty te nie pokrywają się.

TWIERDZENIE

Geodezyka zerowa jest linią

$$x^\alpha = x^\alpha(u), \quad (\alpha = 1,2,3,4),$$

spełniająca równania różniczkowe

$$\frac{d^2 x^\alpha}{du^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{du} \frac{dx^\nu}{du} = 0,$$

których całką pierwszą jest

$$g_{\mu\nu} \frac{dx^\mu}{du} \frac{dx^\nu}{du} = 0.$$

Aby jednoznacznie rozwiązać układ tych równań różniczkowych, należy zadać warunki początkowe:

$x^\alpha(0)$ = początkowy punkt geodezyki zerowej,

$\left(\frac{dx^\alpha}{du} \right)_0$ = wektor styczny do geodezyki zerowej w punkcie początkowym.

11 TENSOR KRZYWIZNY

- **Mieszany tensor krzywizny Grossmanna czwartego rzędu**

Przestrzeń n-wymiarową nazywamy zakrzywioną, jeżeli nie istnieje ortonormalny układ współrzędnych względem którego różniczka odległości ds między każdymi dwoma blisko

położonymi punktami spełnia zależność $(ds)^2 = \sum_{\mu=1}^n (dx^\mu)^2$.

Miarą krzywizny przestrzeni zdarzeń (czasoprzestrzeni) jest przyrost współrzędnej kontrawariantnej wektora związany z przesunięciem równoległym wzdłuż zamkniętego konturu.

$$\Delta A^\alpha = -\oint \Gamma_{\beta\mu}^\alpha A^\beta dx^\mu$$

Twierdzenie Stokesa

$$\oint B^\mu dx^\mu = \frac{1}{2} \int \left(\frac{\partial B^\nu}{\partial x^\mu} - \frac{\partial B^\mu}{\partial x^\nu} \right) dS^{\mu\nu}$$

$$dS^{\mu\nu} = d_1 x^\mu d_2 x^\nu - d_1 x^\nu d_2 x^\mu$$

$$dS^{\mu\nu} = -dS^{\nu\mu}$$

$$B^\mu = \Gamma_{\beta\mu}^\alpha A^\beta$$

$$B^\nu = \Gamma_{\beta\nu}^\alpha A^\beta$$

$$\frac{\partial A^\beta}{\partial x^\mu} = -\Gamma_{\sigma\mu}^\beta A^\sigma$$

$$\frac{\partial A^\beta}{\partial x^\nu} = -\Gamma_{\sigma\nu}^\beta A^\sigma$$

$$-\Delta A^\alpha = \oint \Gamma_{\beta\mu}^\alpha A^\beta dx^\mu =$$

$$= \frac{1}{2} \int \left(\frac{\partial}{\partial x^\mu} \Gamma_{\beta\nu}^\alpha A^\beta - \frac{\partial}{\partial x^\nu} \Gamma_{\beta\mu}^\alpha A^\beta \right) dS^{\mu\nu}$$

$$= \frac{1}{2} \int \left(\frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^\alpha}{\partial x^\mu} A^\beta + \Gamma_{\beta\nu}^\alpha \frac{\partial A^\beta}{\partial x^\mu} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^\alpha}{\partial x^\nu} A^\beta - \Gamma_{\beta\mu}^\alpha \frac{\partial A^\beta}{\partial x^\nu} \right) dS^{\mu\nu} =$$

$$= \frac{1}{2} \int \left(\frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^\alpha}{\partial x^\mu} A^\beta - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^\alpha}{\partial x^\nu} A^\beta - \Gamma_{\beta\nu}^\alpha \Gamma_{\sigma\mu}^\beta A^\sigma + \Gamma_{\beta\mu}^\alpha \Gamma_{\sigma\nu}^\beta A^\sigma \right) dS^{\mu\nu} =$$

W ostatnich dwóch członach zamienimy między sobą wskaźniki β i σ .

$$= \frac{1}{2} \int \left(\frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^\alpha}{\partial x^\mu} A^\beta - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^\alpha}{\partial x^\nu} A^\beta - \Gamma_{\sigma\nu}^\alpha \Gamma_{\beta\mu}^\sigma A^\beta + \Gamma_{\sigma\mu}^\alpha \Gamma_{\beta\nu}^\sigma A^\beta \right) dS^{\mu\nu} =$$

$$= \frac{1}{2} \int \left(\frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^\alpha}{\partial x^\mu} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^\alpha}{\partial x^\nu} - \Gamma_{\sigma\nu}^\alpha \Gamma_{\beta\mu}^\sigma + \Gamma_{\sigma\mu}^\alpha \Gamma_{\beta\nu}^\sigma \right) A^\beta dS^{\mu\nu} =$$

$$= \frac{1}{2} \int R_{\beta\mu\nu}^\alpha A^\beta dS^{\mu\nu} =$$

Dla nieskończenie małego konturu zamkniętego mamy

$$= \frac{1}{2} R_{\beta\mu\nu}^\alpha A^\beta \int dS^{\mu\nu}$$

$$\Delta A^\alpha = -\frac{1}{2} R_{\beta\mu\nu}^\alpha A^\beta \int dS^{\mu\nu}$$

$$R_{\beta\mu\nu}^\alpha = \frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^\alpha}{\partial x^\mu} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^\alpha}{\partial x^\nu} - \Gamma_{\sigma\nu}^\alpha \Gamma_{\beta\mu}^\sigma + \Gamma_{\sigma\mu}^\alpha \Gamma_{\beta\nu}^\sigma$$

- $\Delta A^\alpha =$ infitezymalny przyrost współrzędnej kontrawariantnej wektora związany z przesunięciem równoległym wzdłuż infitezymalnego zamkniętego konturu będącego infitezymalnym równoległobokiem o infitezymalnych bokach $d_1 x^\mu$ i $d_2 x^\nu$
- $dS^{\mu\nu} =$ antysymetryczny tensor drugiego rzędu, którego składowe są rzutami infitezymalnego elementu powierzchni na płaszczyzny wyznaczone przez osie układu współrzędnych x^μ, x^ν
- $R_{\beta\mu\nu}^\alpha =$ mieszany tensor krzywizny Grossmanna czwartego rzędu

• **Własności tensora krzywizny Grossmanna**

$R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} = -R_{\beta\nu\mu}^{\alpha}$ Tensor $R_{\beta\mu\nu}^{\alpha}$ jest antysymetryczny ze względu na wskaźniki μ i ν .
Suma wszystkich jego składowych jest równa zero.

$$R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} = 0 \Leftrightarrow \mu = \nu$$

$$\sum_{\alpha=1}^4 R_{\alpha\mu\nu}^{\alpha} = 0$$

$$R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} + R_{\nu\beta\mu}^{\alpha} + R_{\mu\nu\beta}^{\alpha} = 0$$

$$R_{\beta\mu\nu;\sigma}^{\alpha} + R_{\beta\sigma\mu;\nu}^{\alpha} + R_{\beta\nu\sigma;\mu}^{\alpha} = 0 \quad \text{Tożsamości Bianchiego}$$

Tensor $R_{\beta\mu\nu}^{\alpha}$ posiada w przestrzeni n -wymiarowej $(n^4 - n^3)$ niezerowych składowych.

Przestrzeń jest płaska (euklidesowa) wtedy i tylko wtedy, gdy wszystkie składowe $R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} = 0$.

• **Kowariantny tensor krzywizny Riemanna-Christoffela czwartego rzędu**

$$R_{\alpha\beta\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} g_{\alpha\sigma} R_{\beta\mu\nu}^{\sigma}, \quad R_{\alpha\beta\mu\nu} = \frac{\partial [\beta\nu]_{\alpha}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial [\beta\mu]_{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma} [\alpha\mu]_{\sigma} + \Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} [\alpha\nu]_{\sigma}$$

$$R_{\alpha\beta\mu\nu} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 g_{\alpha\nu}}{\partial x^{\beta} \partial x^{\mu}} + \frac{\partial^2 g_{\beta\mu}}{\partial x^{\alpha} \partial x^{\nu}} - \frac{\partial^2 g_{\alpha\mu}}{\partial x^{\beta} \partial x^{\nu}} - \frac{\partial^2 g_{\beta\nu}}{\partial x^{\alpha} \partial x^{\mu}} \right) + g_{\sigma\tau} (\Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} \Gamma_{\alpha\nu}^{\tau} - \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma} \Gamma_{\alpha\mu}^{\tau})$$

• **Własności tensora krzywizny Riemanna-Christoffela $R_{\alpha\beta\mu\nu}$**

$$R_{\alpha\beta\mu\nu} = -R_{\beta\alpha\mu\nu}, \quad R_{\alpha\beta\mu\nu} = -R_{\alpha\beta\nu\mu}$$

$$R_{\alpha\beta\mu\nu} = R_{\mu\nu\alpha\beta}$$

$$R_{\alpha\beta\mu\nu} = 0 \Leftrightarrow \mu = \nu, \quad R_{\alpha\beta\mu\nu} = 0 \Leftrightarrow \alpha = \beta$$

$$R_{\alpha\beta\mu\nu} + R_{\alpha\nu\beta\mu} + R_{\alpha\mu\nu\beta} = 0$$

Kowariantny tensor krzywizny $R_{\alpha\beta\mu\nu}$ czwartego rzędu posiada w przestrzeni n wymiarowej $\frac{1}{12} n^2 (n^2 - 1)$ niezerowych niezależnych składowych. W czterowymiarowej przestrzeni tensor $R_{\alpha\beta\mu\nu}$ posiada dwadzieścia niezerowych niezależnych składowych.

$$R_{\beta\mu\nu}^{\lambda} = g^{\alpha\lambda} R_{\alpha\beta\mu\nu}$$

$$R_{\alpha\beta\mu\nu;\gamma} + R_{\alpha\beta\nu\gamma;\mu} + R_{\alpha\beta\gamma\mu;\nu} = 0 \quad \text{Tożsamości Bianchiego}$$

• **Podstawowe kryterium zakrzywienia przestrzeni**

Przestrzeń jest zakrzywiona wtedy i tylko wtedy, gdy co najmniej jedna ze składowych tensora $R_{\beta\mu\nu}^{\alpha}$ jest różna od zera.

$$\Delta A^{\alpha} = -\frac{1}{2} \int R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} A^{\beta} dS^{\mu\nu}$$

$$\begin{aligned} \Delta A^{\alpha} = & -\frac{1}{2} \int (R_{\beta 11}^{\alpha} A^{\beta} dS^{11} + R_{\beta 12}^{\alpha} A^{\beta} dS^{12} + R_{\beta 13}^{\alpha} A^{\beta} dS^{13} + R_{\beta 14}^{\alpha} A^{\beta} dS^{14} + \\ & + R_{\beta 21}^{\alpha} A^{\beta} dS^{21} + R_{\beta 22}^{\alpha} A^{\beta} dS^{22} + R_{\beta 23}^{\alpha} A^{\beta} dS^{23} + R_{\beta 24}^{\alpha} A^{\beta} dS^{24} + \\ & + R_{\beta 31}^{\alpha} A^{\beta} dS^{31} + R_{\beta 32}^{\alpha} A^{\beta} dS^{32} + R_{\beta 33}^{\alpha} A^{\beta} dS^{33} + R_{\beta 34}^{\alpha} A^{\beta} dS^{34} + \\ & + R_{\beta 41}^{\alpha} A^{\beta} dS^{41} + R_{\beta 42}^{\alpha} A^{\beta} dS^{42} + R_{\beta 43}^{\alpha} A^{\beta} dS^{43} + R_{\beta 44}^{\alpha} A^{\beta} dS^{44}) \end{aligned}$$



$$\begin{bmatrix} R_{\beta 11}^{\alpha} & R_{\beta 12}^{\alpha} & R_{\beta 13}^{\alpha} & R_{\beta 14}^{\alpha} \\ R_{\beta 21}^{\alpha} & R_{\beta 22}^{\alpha} & R_{\beta 23}^{\alpha} & R_{\beta 24}^{\alpha} \\ R_{\beta 31}^{\alpha} & R_{\beta 32}^{\alpha} & R_{\beta 33}^{\alpha} & R_{\beta 34}^{\alpha} \\ R_{\beta 41}^{\alpha} & R_{\beta 42}^{\alpha} & R_{\beta 43}^{\alpha} & R_{\beta 44}^{\alpha} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & R_{\beta 12}^{\alpha} & R_{\beta 13}^{\alpha} & R_{\beta 14}^{\alpha} \\ -R_{\beta 12}^{\alpha} & 0 & R_{\beta 23}^{\alpha} & R_{\beta 24}^{\alpha} \\ -R_{\beta 13}^{\alpha} & -R_{\beta 23}^{\alpha} & 0 & R_{\beta 34}^{\alpha} \\ -R_{\beta 14}^{\alpha} & -R_{\beta 24}^{\alpha} & -R_{\beta 34}^{\alpha} & 0 \end{bmatrix}$$

$dS^{\mu\nu} = -dS^{\nu\mu}$

$$\begin{aligned} \Delta A^{\alpha} = & -R_{\beta 12}^{\alpha} A^{\beta} \int dS^{12} - R_{\beta 13}^{\alpha} A^{\beta} \int dS^{13} - R_{\beta 14}^{\alpha} A^{\beta} \int dS^{14} - \\ & - R_{\beta 23}^{\alpha} A^{\beta} \int dS^{23} - R_{\beta 24}^{\alpha} A^{\beta} \int dS^{24} - R_{\beta 34}^{\alpha} A^{\beta} \int dS^{34} \end{aligned}$$

• **Różnica pochodnych drugiego rzędu wektora kontrawariantnego**

$$\begin{aligned} \frac{\delta^2}{\delta x^{\nu} \delta x^{\mu}} &= \frac{\delta}{\delta x^{\nu}} \left(\frac{\delta}{\delta x^{\mu}} \right) \\ \frac{\delta^2}{\delta x^{\mu} \delta x^{\nu}} &= \frac{\delta}{\delta x^{\mu}} \left(\frac{\delta}{\delta x^{\nu}} \right) \\ \frac{\delta A^{\alpha}}{\delta x^{\mu}} &= \frac{\partial A^{\alpha}}{\partial x^{\mu}} + \Gamma_{\beta\mu}^{\alpha} A^{\beta} \\ \frac{\partial^2 A^{\alpha}}{\partial x^{\nu} \partial x^{\mu}} &= \frac{\partial^2 A^{\alpha}}{\partial x^{\mu} \partial x^{\nu}} \\ \Gamma_{\lambda\nu}^{\alpha} \frac{\partial A^{\lambda}}{\partial x^{\mu}} &= \Gamma_{\lambda\mu}^{\alpha} \frac{\partial A^{\lambda}}{\partial x^{\nu}} \\ R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} &= \frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \Gamma_{\lambda\nu}^{\alpha} \Gamma_{\beta\mu}^{\lambda} + \Gamma_{\lambda\mu}^{\alpha} \Gamma_{\beta\nu}^{\lambda} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\delta}{\delta x^{\nu}} \left(\frac{\delta A^{\alpha}}{\delta x^{\mu}} \right) &= \frac{\delta}{\delta x^{\nu}} \left(\frac{\partial A^{\alpha}}{\partial x^{\mu}} + \Gamma_{\beta\mu}^{\alpha} A^{\beta} \right) = \\ &= \frac{\partial}{\partial x^{\nu}} \left(\frac{\partial A^{\alpha}}{\partial x^{\mu}} + \Gamma_{\beta\mu}^{\alpha} A^{\beta} \right) + \Gamma_{\lambda\nu}^{\alpha} \left(\frac{\partial A^{\lambda}}{\partial x^{\mu}} + \Gamma_{\beta\mu}^{\lambda} A^{\beta} \right) \\ \frac{\delta}{\delta x^{\mu}} \left(\frac{\delta A^{\alpha}}{\delta x^{\nu}} \right) &= \frac{\delta}{\delta x^{\mu}} \left(\frac{\partial A^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} + \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha} A^{\beta} \right) = \\ &= \frac{\partial}{\partial x^{\mu}} \left(\frac{\partial A^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} + \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha} A^{\beta} \right) + \Gamma_{\lambda\mu}^{\alpha} \left(\frac{\partial A^{\lambda}}{\partial x^{\nu}} + \Gamma_{\beta\nu}^{\lambda} A^{\beta} \right) \end{aligned}$$

$$\frac{\delta^2 A^{\alpha}}{\delta x^{\nu} \delta x^{\mu}} - \frac{\delta^2 A^{\alpha}}{\delta x^{\mu} \delta x^{\nu}} = -R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} A^{\beta}$$

• **Różnica pochodnych drugiego rzędu wektora kowariantnego**

$$\frac{\delta^2 A_{\alpha}}{\delta x^{\nu} \delta x^{\mu}} - \frac{\delta^2 A_{\alpha}}{\delta x^{\mu} \delta x^{\nu}} = R_{\alpha\mu\nu}^{\beta} A_{\beta}$$

• **Kowariantny tensor krzywizny Ricciego drugiego rzędu**

Zwężając mieszany tensor krzywizny $R_{\beta\mu\nu}^{\alpha}$ względem wskaźników α i ν otrzymamy kowariantny tensor drugiego rzędu, zwany tensorem Ricciego.

$$R_{\beta\mu} \stackrel{df}{=} R_{\beta\mu\nu}^{\nu} \quad \text{lub} \quad R_{\beta\mu} \stackrel{df}{=} g^{\alpha\nu} R_{\alpha\beta\mu\nu}$$

$$R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} = \frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \Gamma_{\sigma\nu}^{\alpha} \Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} + \Gamma_{\sigma\mu}^{\alpha} \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma}$$

$\alpha = \nu$

$$\Gamma_{\beta\nu}^{\nu} = \frac{1}{2} \frac{\partial \ln g}{\partial x^{\beta}}$$

$$R_{\beta\mu} = \frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^{\nu}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^{\nu}}{\partial x^{\nu}} - \Gamma_{\sigma\nu}^{\nu} \Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} + \Gamma_{\sigma\mu}^{\nu} \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma}$$

$$R_{\beta\mu} = \frac{1}{2} \frac{\partial^2 \ln g}{\partial x^{\beta} \partial x^{\mu}} - \frac{1}{2} \Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} \frac{\partial \ln g}{\partial x^{\sigma}} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^{\nu}}{\partial x^{\nu}} + \Gamma_{\sigma\mu}^{\nu} \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma}$$

Jeżeli $g = \text{const}$, to $R_{\beta\mu} = -\frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^{\nu}}{\partial x^{\nu}} + \Gamma_{\sigma\mu}^{\nu} \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma}$.

• **Własności tensora Ricciego**

$$R_{\beta\mu} \stackrel{df}{=} R_{\beta\mu\nu}^{\nu}$$

$$R_{\beta\mu\nu}^{\nu} = g^{\sigma\nu} R_{\sigma\beta\mu\nu}$$

$$R_{\sigma\beta\mu\nu} = R_{\mu\nu\sigma\beta}$$

$$R_{\mu\nu\sigma\beta} = -R_{\mu\nu\beta\sigma}$$

$$R_{\mu\nu\beta\sigma} = -R_{\nu\mu\beta\sigma}$$

$$g^{\sigma\nu} = g^{\nu\sigma}$$

$$R_{\mu\beta} = g^{\nu\sigma} R_{\nu\mu\beta\sigma}$$

$$R_{\beta\mu} = R_{\beta\mu\nu}^{\nu} = g^{\sigma\nu} R_{\sigma\beta\mu\nu} = g^{\sigma\nu} R_{\mu\nu\sigma\beta} = -g^{\sigma\nu} R_{\mu\nu\beta\sigma} = g^{\nu\sigma} R_{\nu\mu\beta\sigma} = R_{\mu\beta}$$

$$R_{\beta\mu} = R_{\mu\beta}$$

Kowariantny tensor drugiego rzędu $R_{\beta\mu}$ jest tensorem symetrycznym.

Tensor krzywizny Ricciego w przestrzeni n wymiarowej jako tensor symetryczny posiada $\frac{1}{2}(n^2 + n)$ niezależnych składowych. W przestrzeni czterowymiarowej tensor $R_{\beta\mu}$ posiada dziesięć niezależnych składowych.

UWAGA

Tensor Ricciego bywa też definiowany jako

$$R_{\beta\nu}^* \stackrel{df}{=} R_{\beta\mu\nu}^{\mu} \quad \text{lub} \quad R_{\beta\nu}^* \stackrel{df}{=} g^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\nu}$$

$$R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} = \frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \Gamma_{\sigma\nu}^{\alpha} \Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} + \Gamma_{\sigma\mu}^{\alpha} \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma} \xrightarrow{\alpha=\mu} R_{\beta\nu}^* = \frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^{\mu}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^{\mu}}{\partial x^{\nu}} - \Gamma_{\sigma\nu}^{\mu} \Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} + \Gamma_{\sigma\mu}^{\mu} \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma}$$

Zamieniając rolami w ostatnim równaniu wskaźniki ν i μ , otrzymujemy:

$$R_{\beta\mu}^* = \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^{\nu}}{\partial x^{\nu}} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^{\mu}}{\partial x^{\mu}} - \Gamma_{\sigma\mu}^{\nu} \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma} + \Gamma_{\sigma\nu}^{\mu} \Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} = -R_{\beta\mu}$$

Zwężenie tensora $R_{\beta\mu\nu}^{\alpha}$ względem wskaźników α i β daje zero

$$R_{\mu\nu}^{**} \stackrel{df}{=} R_{\beta\mu\nu}^{\beta} = \frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^{\beta}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^{\beta}}{\partial x^{\nu}} - \Gamma_{\sigma\nu}^{\beta} \Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} + \Gamma_{\sigma\mu}^{\beta} \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma} = \frac{\partial \Gamma_{\beta\nu}^{\beta}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial \Gamma_{\beta\mu}^{\beta}}{\partial x^{\nu}} - \Gamma_{\sigma\nu}^{\beta} \Gamma_{\beta\mu}^{\sigma} + \Gamma_{\sigma\mu}^{\beta} \Gamma_{\beta\nu}^{\sigma} = 0$$

• Mieszany tensor krzywizny Einsteina

$$R_{\alpha\beta\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} g_{\alpha\sigma} R_{\beta\mu\nu}^{\sigma}$$

Tożsamość Bianchiego:

$$R_{\alpha\beta\mu\nu;\omega} + R_{\alpha\beta\nu\omega;\mu} + R_{\alpha\beta\omega\mu;\nu} = 0$$

$$R_{\alpha\beta\nu\omega;\mu} = -R_{\beta\alpha\nu\omega;\mu}$$

$$R_{\alpha\beta\omega\mu;\nu} = -R_{\alpha\beta\mu\omega;\nu}$$

$$g_{;\omega}^{\alpha\mu} = 0$$

$$g^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\nu} = R_{\beta\nu}$$

$$g_{;\mu}^{\beta\nu} = 0$$

$$g^{\beta\nu} R_{\beta\alpha\nu\omega} = R_{\alpha\omega}$$

$$g_{;\nu}^{\alpha\mu} = 0$$

$$g^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\omega} = R_{\beta\omega}$$

$$g_{;\omega}^{\beta\nu} = 0$$

$$g^{\beta\nu} R_{\beta\nu} = R$$

$$g_{;\mu}^{\alpha\mu} = 0$$

$$g^{\alpha\mu} R_{\alpha\omega} = R_{\omega}^{\mu}$$

$$g_{;\nu}^{\beta\nu} = 0$$

$$g^{\beta\nu} R_{\beta\omega} = R_{\omega}^{\nu}$$

$R_{\alpha\beta\mu\nu;\omega} - R_{\beta\alpha\nu\omega;\mu} - R_{\alpha\beta\mu\omega;\nu} = 0$
Przeprowadzimy zwężanie w każdym członie po pierwszym i trzecim wskaźniku.

$$g^{\alpha\mu} g^{\beta\nu} (R_{\alpha\beta\mu\nu;\omega} - R_{\beta\alpha\nu\omega;\mu} - R_{\alpha\beta\mu\omega;\nu}) = 0$$

$$(g^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\nu})_{;\omega} = g_{;\omega}^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\nu} + g^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\nu;\omega}$$

$$g^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\nu;\omega} = R_{\beta\nu;\omega}$$

$$(g^{\beta\nu} R_{\beta\alpha\nu\omega})_{;\mu} = g_{;\mu}^{\beta\nu} R_{\beta\alpha\nu\omega} + g^{\beta\nu} R_{\beta\alpha\nu\omega;\mu}$$

$$g^{\beta\nu} R_{\beta\alpha\nu\omega;\mu} = R_{\alpha\omega;\mu}$$

$$(g^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\omega})_{;\nu} = g_{;\nu}^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\omega} + g^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\omega;\nu}$$

$$g^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\omega;\nu} = R_{\beta\omega;\nu}$$

$$g^{\beta\nu} R_{\beta\nu;\omega} - g^{\alpha\mu} R_{\alpha\omega;\mu} - g^{\beta\nu} R_{\beta\omega;\nu} = 0$$

$$(g^{\beta\nu} R_{\beta\nu})_{;\omega} = g_{;\omega}^{\beta\nu} R_{\beta\nu} + g^{\beta\nu} R_{\beta\nu;\omega}$$

$$g^{\beta\nu} R_{\beta\nu;\omega} = R_{;\omega}$$

$$(g^{\alpha\mu} R_{\alpha\omega})_{;\mu} = g_{;\mu}^{\alpha\mu} R_{\alpha\omega} + g^{\alpha\mu} R_{\alpha\omega;\mu}$$

$$g^{\alpha\mu} R_{\alpha\omega;\mu} = R_{\omega}^{\mu}$$

$$(g^{\beta\nu} R_{\beta\omega})_{;\nu} = g_{;\nu}^{\beta\nu} R_{\beta\omega} + g^{\beta\nu} R_{\beta\omega;\nu}$$

$$g^{\beta\nu} R_{\beta\omega;\nu} = R_{\omega}^{\nu}$$

$$R_{;\omega} - R_{\omega}^{\mu} - R_{\omega;\nu}^{\nu} = 0$$

$$R_{;\omega} - R_{\omega;\mu}^{\mu} - R_{\omega;\mu}^{\mu} = 0$$

$$\delta_{\omega}^{\mu} R_{;\mu} - 2R_{\omega;\mu}^{\mu} = 0$$

$$R_{\omega;\mu}^{\mu} - \frac{1}{2} \delta_{\omega}^{\mu} R_{;\mu} = 0$$

$$(R_{\omega}^{\mu} - \frac{1}{2} \delta_{\omega}^{\mu} R)_{;\mu} = 0$$

Mieszanym tensorem krzywizny Einsteina nazywamy tensor

$$G_{\omega}^{\mu} \stackrel{\text{df}}{=} R_{\omega}^{\mu} - \frac{1}{2} \delta_{\omega}^{\mu} R$$

a skalar

$$R = g^{\alpha\beta} R_{\alpha\beta}$$

skalarem krzywizny.

UWAGA

Dywergencja mieszanego tensora Einsteina jest równa zero.

$$G_{\omega;\mu}^{\mu} = 0$$

• **Kontrawariantny tensor krzywizny Einsteina**

$$\begin{aligned} \left(R_{\omega}^{\mu} - \frac{1}{2} \delta_{\omega}^{\mu} R \right)_{;\mu} &= 0 \\ \downarrow R_{\omega}^{\mu} &= g_{\omega\lambda} R^{\lambda\mu}, \quad \delta_{\omega}^{\mu} = g^{\mu\lambda} g_{\lambda\omega} \\ \left(g_{\omega\lambda} R^{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g^{\mu\lambda} g_{\lambda\omega} R \right)_{;\mu} &= 0 \\ \left[g_{\omega\lambda} \left(R^{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g^{\lambda\mu} R \right) \right]_{;\mu} &= 0 \\ \left(R^{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g^{\lambda\mu} R \right) g_{\omega\lambda;\mu} + g_{\omega\lambda} \left(R^{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g^{\lambda\mu} R \right)_{;\mu} &= 0 \\ \downarrow g_{\omega\lambda;\mu} &= 0 \\ g_{\omega\lambda} \left(R^{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g^{\lambda\mu} R \right)_{;\mu} &= 0 \\ \updownarrow \det g_{..} \neq 0 & \\ \left(R^{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g^{\lambda\mu} R \right)_{;\mu} &= 0 \end{aligned}$$

Kontrawariantnym tensorem krzywizny Einsteina nazywamy tensor

$$G^{\lambda\mu} \stackrel{\text{df}}{=} R^{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g^{\lambda\mu} R$$

UWAGA

Dywergencja kontrawariantnego tensora Einsteina jest równa zeru.

$$G^{\lambda\mu}_{;\mu} = 0$$

• **Kowariantny tensor krzywizny Einsteina**

$$\begin{aligned} \left(R_{\omega}^{\mu} - \frac{1}{2} \delta_{\omega}^{\mu} R \right)_{;\mu} &= \left(R_{\mu}^{\omega} - \frac{1}{2} \delta_{\mu}^{\omega} R \right)_{;\mu} = 0 \\ \downarrow R_{\mu}^{\omega} &= g^{\omega\lambda} R_{\lambda\mu}, \quad \delta_{\mu}^{\omega} = g^{\omega\lambda} g_{\lambda\mu} \\ \left(g^{\omega\lambda} R_{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g^{\omega\lambda} g_{\lambda\mu} R \right)_{;\mu} &= 0 \\ \left[g^{\omega\lambda} \left(R_{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g_{\lambda\mu} R \right) \right]_{;\mu} &= 0 \\ \left(R_{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g_{\lambda\mu} R \right) g^{\omega\lambda}_{;\mu} + \left(R_{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g_{\lambda\mu} R \right)_{;\mu} &= 0 \\ \downarrow g^{\omega\lambda}_{;\mu} &= 0 \\ g^{\omega\lambda} \left(R_{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g_{\lambda\mu} R \right)_{;\mu} &= 0 \\ \updownarrow \det g^{..} \neq 0 & \\ \left(R_{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g_{\lambda\mu} R \right)_{;\mu} &= 0 \end{aligned}$$

Kowariantnym tensorem krzywizny Einsteina nazywamy tensor

$$G_{\lambda\mu} \stackrel{\text{df}}{=} R_{\lambda\mu} - \frac{1}{2} g_{\lambda\mu} R$$

UWAGA

Dywergencja kowariantnego tensora Einsteina jest równa zeru.

$$G_{\lambda\mu;\mu} = 0$$

• **Konforemne przekształcenie metryki**

Przekształcenie konforemne (wiernokątne) to przekształcenie zachowujące kąt przecięcia dwóch krzywych oraz kształty nieskończenie małych figur.

Konforemna zmiana metryki polega na przejściu w każdym punkcie przestrzeni od metryki $g_{\alpha\beta}$ do metryki $\bar{g}_{\alpha\beta} = e^{2\sigma}g_{\alpha\beta}$, $\sigma = \sigma(x^1, x^2, x^3, x^4)$. Przy czym,

$$d\bar{s}^2 = \bar{g}_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta = e^{2\sigma}g_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta = e^{2\sigma}ds^2, \quad e^{2\sigma} > 0,$$

czyli forma kwadratowa $d\bar{s}^2$ różni się od formy kwadratowej ds^2 czynnikiem $e^{2\sigma}$ zależnym od położenia punktu $P(x^1, x^2, x^3, x^4)$, a nie zależnym od nieskończenie małych przyrostów dx^1, dx^2, dx^3, dx^4 .

Mówimy, że przestrzenie Riemanna V_4 z tensorem metrycznym $g_{\alpha\beta}$ i \bar{V}_4 z tensorem $\bar{g}_{\alpha\beta}$ są konforemne.

Niech **A** i **B** będą dwoma wektorami zaczepionymi w tym samym punkcie, mamy wtedy

$$\cos(\mathbf{A}, \mathbf{B}) = \frac{\bar{g}_{\mu\nu} A^\mu B^\nu}{\sqrt{\bar{g}_{\mu\nu} A^\mu A^\nu} \sqrt{\bar{g}_{\mu\nu} B^\mu B^\nu}} = \frac{e^{2\sigma} g_{\mu\nu} A^\mu B^\nu}{\sqrt{e^{2\sigma} g_{\mu\nu} A^\mu A^\nu} \sqrt{e^{2\sigma} g_{\mu\nu} B^\mu B^\nu}} = \frac{g_{\mu\nu} A^\mu B^\nu}{\sqrt{g_{\mu\nu} A^\mu A^\nu} \sqrt{g_{\mu\nu} B^\mu B^\nu}}.$$

Tym samym wykazaliśmy, że konforemna zmiana metryki zachowuje kąty.

TWIERDZENIE

Jeżeli $\bar{g}_{\alpha\beta} = e^{2\sigma}g_{\alpha\beta}$, $\sigma = \sigma(x^1, x^2, x^3, x^4)$, to

$$\bar{g}^{\alpha\beta} = e^{-2\sigma}g^{\alpha\beta},$$

$$\left[\begin{matrix} \alpha \\ \mu \nu \end{matrix} \right] = e^{2\sigma} \left[\begin{matrix} \alpha \\ \mu \nu \end{matrix} \right] + e^{2\sigma} \left(g_{\alpha\nu} \frac{\partial \sigma}{\partial x^\mu} + g_{\alpha\mu} \frac{\partial \sigma}{\partial x^\nu} - g_{\mu\nu} \frac{\partial \sigma}{\partial x^\alpha} \right),$$

$$\bar{\Gamma}_{\mu\nu}^\alpha = \Gamma_{\mu\nu}^\alpha + \delta_\nu^\alpha \frac{\partial \sigma}{\partial x^\mu} + \delta_\mu^\alpha \frac{\partial \sigma}{\partial x^\nu} - g_{\mu\nu} g^{\alpha\lambda} \frac{\partial \sigma}{\partial x^\lambda},$$

$$\bar{R}_{\alpha\beta\mu\nu} = e^{2\sigma} (R_{\alpha\beta\mu\nu} + g_{\alpha\nu} S_{\beta\mu} + g_{\beta\mu} S_{\alpha\nu} - g_{\alpha\mu} S_{\beta\nu} - g_{\beta\nu} S_{\alpha\mu}),$$

$$S_{\beta\mu} = \frac{\partial^2 \sigma}{\partial x^\beta \partial x^\mu} - \frac{\partial \sigma}{\partial x^\beta} \frac{\partial \sigma}{\partial x^\mu} + \frac{1}{2} g_{\beta\mu} g^{\kappa\lambda} \frac{\partial \sigma}{\partial x^\kappa} \frac{\partial \sigma}{\partial x^\lambda}.$$

• **Kowariantny tensor krzywizny konforemnej Weyla**

TWIERDZENIE

Tensor $R_{\alpha\beta\mu\nu}$ można konforemnie przekształcić w tensor $\bar{R}_{\alpha\beta\mu\nu}$, którego wszystkie składowe są równe zeru wtedy i tylko wtedy, gdy wszystkie składowe **tensora krzywizny konforemnej Weyla** $C_{\alpha\beta\mu\nu}$

$$C_{\alpha\beta\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} R_{\alpha\beta\mu\nu} + \frac{1}{n-2} (g_{\alpha\mu} R_{\beta\nu} + g_{\beta\nu} R_{\alpha\mu} - g_{\alpha\nu} R_{\beta\mu} - g_{\beta\mu} R_{\alpha\nu}) + \frac{g^{\kappa\lambda} R_{\kappa\lambda}}{(n-1)(n-2)} (g_{\alpha\nu} g_{\beta\mu} - g_{\alpha\mu} g_{\beta\nu})$$

są równe zeru.

$$\bar{\bar{R}} \stackrel{\text{df}}{=} g^{\kappa\lambda} R_{\kappa\lambda}, \quad n = \text{wymiar przestrzeni}, \quad n > 2$$

Przestrzeń Riemanna, którą można odwzorować na przestrzeń euklidesową, nazywamy przestrzenią konforemnie-euklidesową.

TWIERDZENIE

Jeżeli przestrzeń Riemanna ma stałą krzywiznę K , to tensor krzywizny konforemnej Weyla $C_{\alpha\beta\mu\nu}$ tej przestrzeni jest tożsamościowo równy zeru. Inaczej mówiąc, przestrzeń Riemanna o stałej krzywiznie jest konforemnie-euklidesowa.

DOWÓD

$$C_{\alpha\beta\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} R_{\alpha\beta\mu\nu} + \frac{1}{n-2} (g_{\alpha\mu} R_{\beta\nu} + g_{\beta\nu} R_{\alpha\mu} - g_{\alpha\nu} R_{\beta\mu} - g_{\beta\mu} R_{\alpha\nu}) + \frac{g^{\kappa\lambda} R_{\kappa\lambda}}{(n-1)(n-2)} (g_{\alpha\nu} g_{\beta\mu} - g_{\alpha\mu} g_{\beta\nu})$$

$n = 4$
 $R_{\alpha\beta\mu\nu} = K(g_{\alpha\mu} g_{\beta\nu} - g_{\alpha\nu} g_{\beta\mu})$
 $R_{\beta\nu} = g^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\nu} = -g^{\alpha\mu} R_{\alpha\beta\mu\nu} = -3K g_{\beta\nu}$
 $R_{\alpha\mu} = g^{\beta\nu} R_{\beta\alpha\mu\nu} = -g^{\beta\nu} R_{\alpha\beta\mu\nu} = -3K g_{\alpha\mu}$
 $R_{\beta\mu} = g^{\alpha\nu} R_{\alpha\beta\mu\nu} = -3K g_{\beta\mu}$
 $R_{\alpha\nu} = g^{\beta\mu} R_{\beta\alpha\nu\mu} = g^{\beta\mu} R_{\alpha\beta\mu\nu} = -3K g_{\alpha\nu}$
 $R = g^{\kappa\lambda} R_{\kappa\lambda} = -3K g_{\kappa\lambda} g^{\kappa\lambda} = -12K$

$$C_{\alpha\beta\mu\nu} = K(g_{\alpha\mu} g_{\beta\nu} - g_{\alpha\nu} g_{\beta\mu}) + \frac{3}{2} K(-2g_{\alpha\mu} g_{\beta\nu} + 2g_{\alpha\nu} g_{\beta\mu}) - 2K(g_{\alpha\nu} g_{\beta\mu} - g_{\alpha\mu} g_{\beta\nu}) = 0$$

• **Własności tensora krzywizny konforemnej Weyla $C_{\alpha\beta\mu\nu}$**

Tensor krzywizny konforemnej $C_{\alpha\beta\mu\nu}$ określony został dla przestrzeni o wymiarze nie mniejszym od trzech. Przy czym, w przypadku trójwymiarowym wszystkie jego składowe są równe zeru.

$$C_{\alpha\beta\mu\nu} = -C_{\beta\alpha\mu\nu}, \quad C_{\alpha\beta\mu\nu} = -C_{\alpha\beta\nu\mu}$$

$$C_{\alpha\beta\mu\nu} = C_{\mu\nu\alpha\beta}$$

$$C_{\alpha\beta\mu\nu} = 0 \Leftrightarrow \mu = \nu, \quad C_{\alpha\beta\mu\nu} = 0 \Leftrightarrow \alpha = \beta$$

$$C_{\alpha\beta\mu\nu} + C_{\alpha\nu\beta\mu} + C_{\alpha\mu\nu\beta} = 0$$

$$C_{\beta\mu\nu}^\lambda = g^{\alpha\lambda} C_{\alpha\beta\mu\nu}$$

W czterowymiarowej przestrzeni tensor $C_{\alpha\beta\mu\nu}$ posiada dwadzieścia niezerowych niezależnych składowych. Dla przykładu podajmy jedną z nich

$$C_{1212} \stackrel{\text{df}}{=} R_{1212} + \frac{1}{2} (g_{11} R_{22} + g_{22} R_{11} - 2g_{12} R_{12}) + \frac{R}{6} (g_{12} g_{12} - g_{22} g_{11}).$$

• **Mieszany tensor krzywizny konforemnej Weyla**

Mnożąc kowariantny tensor Weyla przez $g^{\alpha\kappa}$, otrzymamy jego postać mieszaną.

$$g^{\alpha\kappa} C_{\alpha\lambda\mu\nu} = g^{\alpha\kappa} R_{\alpha\lambda\mu\nu} + \frac{g^{\alpha\kappa}}{n-2} (g_{\alpha\mu} R_{\lambda\nu} + g_{\lambda\nu} R_{\alpha\mu} - g_{\alpha\nu} R_{\lambda\mu} - g_{\lambda\mu} R_{\alpha\nu}) + \frac{g^{\alpha\kappa} R (g_{\alpha\nu} g_{\lambda\mu} - g_{\alpha\mu} g_{\lambda\nu})}{(n-1)(n-2)}$$

$g^{\alpha\kappa} C_{\alpha\lambda\mu\nu} = C_{\lambda\mu\nu}^\kappa, \quad g^{\alpha\kappa} R_{\alpha\lambda\mu\nu} = R_{\lambda\mu\nu}^\kappa, \quad g^{\alpha\kappa} g_{\alpha\mu} = \delta_{\mu}^\kappa,$
 $g^{\alpha\kappa} R_{\alpha\mu} = R_{\mu}^\kappa, \quad g^{\alpha\kappa} g_{\alpha\nu} = g_{\nu}^\kappa, \quad g^{\alpha\kappa} R_{\alpha\nu} = R_{\nu}^\kappa$

$$C_{\lambda\mu\nu}^\kappa = R_{\lambda\mu\nu}^\kappa + \frac{1}{n-2} (\delta_{\mu}^\kappa R_{\lambda\mu} + g_{\lambda\nu} R_{\mu}^\kappa - g_{\nu}^\kappa R_{\lambda\mu} - g_{\lambda\mu} R_{\nu}^\kappa) + \frac{R}{(n-1)(n-2)} (g_{\nu}^\kappa g_{\lambda\mu} - \delta_{\mu}^\kappa g_{\lambda\nu})$$

• **Twierdzenia o płaskości i zakrzywieniu przestrzeni**

Przestrzeń jest płaska wtedy i tylko wtedy, gdy wszystkie składowe tensora $R_{\beta\mu\nu}^\lambda$ są równe zeru.

Jeżeli przestrzeń jest płaska, to wszystkie składowe tensora $R_{\alpha\beta\mu\nu} = g_{\alpha\lambda} R_{\beta\mu\nu}^\lambda$ są równe zeru.

Zerowanie się wszystkich składowych tensora $R_{\alpha\beta\mu\nu} = g_{\alpha\lambda} R_{\beta\mu\nu}^\lambda$ jest warunkiem koniecznym ale nie wystarczającym na to by przestrzeń była płaska.

Jeżeli przestrzeń jest płaska, to wszystkie składowe tensora $R_{\beta\mu} = R_{\beta\mu\nu}^\nu$ są równe zeru.

Zerowanie się wszystkich składowych tensora $R_{\beta\mu} = R_{\beta\mu\nu}^\nu$ jest warunkiem koniecznym ale nie wystarczającym na to, by przestrzeń była płaska.

Przestrzeń jest zakrzywiona wtedy i tylko wtedy, gdy co najmniej jedna składowa tensora $R_{\beta\mu\nu}^\lambda$ jest różna od zera.

Jeżeli co najmniej jedna składowa tensora $R_{\alpha\beta\mu\nu} = g_{\alpha\lambda} R_{\beta\mu\nu}^\lambda$ jest różna od zera, to przestrzeń jest zakrzywiona.

Istnienie co najmniej jednej różnej od zera składowej tensora $R_{\alpha\beta\mu\nu} = g_{\alpha\lambda} R_{\beta\mu\nu}^\lambda$ jest warunkiem wystarczającym ale nie koniecznym na to, by przestrzeń była zakrzywiona.

Jeżeli co najmniej jedna składowa tensora $R_{\beta\mu} = R_{\beta\mu\nu}^\nu$ jest różna od zera, to przestrzeń jest zakrzywiona.

Istnienie co najmniej jednej różnej od zera składowej tensora $R_{\beta\mu} = R_{\beta\mu\nu}^\nu$ jest warunkiem wystarczającym ale nie koniecznym na to, by przestrzeń była zakrzywiona.

• **Równania dewiacji geodezyjnej**

Badając przebieg dwóch blisko siebie położonych linii geodezyjnych, możemy uzyskać informacje o krzywiznie czasoprzestrzeni. Miarą odległości między tymi liniami jest dewiacja geodezyjna.

$$\frac{\delta^2 \eta^\alpha}{\delta s^2} + R_{\mu\beta\nu}^\alpha p^\mu \eta^\beta p^\nu = 0$$

Równania dewiacji geodezyjnej

η^α = dewiacja geodezyjna, infinitezymalny wektor łączący punkty położone na dwóch sąsiednich liniach geodezyjnych prostopadły do jednej z nich, $g_{\kappa\lambda} p^\kappa \eta^\lambda = 0$

$p^\alpha = \frac{dx^\alpha}{ds}$ = jednostkowy wektor styczny do linii geodezyjnej $g_{\mu\nu} p^\mu p^\nu = g_{\mu\nu} \frac{dx^\mu}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} = 1$,
 równoległy do prędkości swobodnie spadającej cząstki w polu grawitacyjnym

12 SKŁADOWE KONTRAWARIANTNE TENSORA METRYCZNEGO I JEGO WYZNACZNIK, DWU-, TRÓJ- I CZTERO-SKŁADNIKOWE SYMBOLE RICCIEGO, SYMBOLE CHRISTOFFELA PIERWSZEGO I DRUGIEGO RODZAJU, SKŁADOWE TENSORÓW KRZYWIZNY

- Składowe kontrawariantne symetrycznego tensora metrycznego i jego wyznacznik

$$\begin{aligned}
 g^{11} &= g^{-1} \left(g_{22}g_{33}g_{44} + g_{23}g_{24}g_{34} + g_{23}g_{24}g_{34} - g_{24}g_{24}g_{33} - g_{22}g_{34}g_{34} - g_{23}g_{23}g_{44} \right) \\
 g^{22} &= g^{-1} \left(g_{11}g_{33}g_{44} + g_{13}g_{14}g_{34} + g_{13}g_{14}g_{34} - g_{14}g_{14}g_{33} - g_{11}g_{34}g_{34} - g_{13}g_{13}g_{44} \right) \\
 g^{33} &= g^{-1} \left(g_{11}g_{22}g_{44} + g_{12}g_{14}g_{24} + g_{12}g_{14}g_{24} - g_{14}g_{14}g_{22} - g_{11}g_{24}g_{24} - g_{12}g_{12}g_{44} \right) \\
 g^{44} &= g^{-1} \left(g_{11}g_{22}g_{33} + g_{12}g_{13}g_{23} + g_{12}g_{13}g_{23} - g_{13}g_{13}g_{22} - g_{11}g_{23}g_{23} - g_{12}g_{12}g_{33} \right) \\
 g^{12} &= g^{-1} \left(g_{14}g_{24}g_{33} + g_{12}g_{34}g_{34} + g_{13}g_{23}g_{44} - g_{12}g_{33}g_{44} - g_{14}g_{23}g_{34} - g_{13}g_{24}g_{34} \right) \\
 g^{13} &= g^{-1} \left(g_{12}g_{23}g_{44} + g_{14}g_{22}g_{34} + g_{13}g_{24}g_{24} - g_{14}g_{23}g_{24} - g_{12}g_{24}g_{34} - g_{13}g_{22}g_{44} \right) \\
 g^{14} &= g^{-1} \left(g_{14}g_{23}g_{23} + g_{12}g_{24}g_{33} + g_{13}g_{22}g_{34} - g_{12}g_{23}g_{34} - g_{14}g_{22}g_{33} - g_{13}g_{23}g_{24} \right) \\
 g^{23} &= g^{-1} \left(g_{11}g_{23}g_{44} + g_{12}g_{14}g_{34} + g_{13}g_{14}g_{24} - g_{11}g_{23}g_{44} - g_{12}g_{14}g_{34} - g_{13}g_{14}g_{24} \right) \\
 g^{24} &= g^{-1} \left(g_{11}g_{23}g_{34} + g_{12}g_{14}g_{33} + g_{13}g_{13}g_{24} - g_{13}g_{14}g_{23} - g_{11}g_{24}g_{33} - g_{12}g_{13}g_{34} \right) \\
 g^{34} &= g^{-1} \left(g_{13}g_{14}g_{22} + g_{11}g_{23}g_{24} + g_{12}g_{12}g_{34} - g_{11}g_{22}g_{34} - g_{12}g_{14}g_{23} - g_{12}g_{13}g_{24} \right) \\
 \\
 g &= g_{11} \left(g_{22}g_{33}g_{44} + g_{23}g_{24}g_{34} + g_{23}g_{24}g_{34} - g_{24}g_{24}g_{33} - g_{22}g_{34}g_{34} - g_{23}g_{23}g_{44} \right) + \\
 &+ g_{12} \left(g_{14}g_{24}g_{33} + g_{12}g_{34}g_{34} + g_{13}g_{23}g_{44} - g_{12}g_{33}g_{44} - g_{14}g_{23}g_{34} - g_{13}g_{24}g_{34} \right) + \\
 &+ g_{13} \left(g_{12}g_{23}g_{44} + g_{14}g_{22}g_{34} + g_{13}g_{24}g_{24} - g_{14}g_{23}g_{24} - g_{12}g_{24}g_{34} - g_{13}g_{22}g_{44} \right) + \\
 &+ g_{14} \left(g_{14}g_{23}g_{23} + g_{12}g_{24}g_{33} + g_{13}g_{22}g_{34} - g_{12}g_{23}g_{34} - g_{14}g_{22}g_{33} - g_{13}g_{23}g_{24} \right)
 \end{aligned}$$

- Niezerowe dwuskładnikowe, trójskładnikowe i czteroskładnikowe symbole Ricciego

$$\begin{aligned}
 e_{12} &= +1 \\
 e_{21} &= -1
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 e_{123} &= +1 \\
 e_{132} &= -1 \\
 e_{213} &= -1 \\
 e_{231} &= +1 \\
 e_{312} &= -1 \\
 e_{321} &= +1
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 e_{1234} &= +1 \\
 e_{1243} &= -1 \\
 e_{2134} &= -1 \\
 e_{2143} &= +1 \\
 e_{1324} &= -1 \\
 e_{1342} &= +1 \\
 e_{3124} &= -1 \\
 e_{3142} &= +1 \\
 e_{1423} &= -1 \\
 e_{1432} &= +1 \\
 e_{4123} &= -1 \\
 e_{4132} &= +1
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 e_{2314} &= -1 \\
 e_{2341} &= +1 \\
 e_{3214} &= +1 \\
 e_{3241} &= -1 \\
 e_{2413} &= +1 \\
 e_{2431} &= -1 \\
 e_{4213} &= +1 \\
 e_{4231} &= -1 \\
 e_{3412} &= +1 \\
 e_{3421} &= -1 \\
 e_{4312} &= +1 \\
 e_{4321} &= -1
 \end{aligned}$$

Pozostałe symbole Ricciego są równe zeru.

$$\begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{21}}{\partial x^4} + \frac{\partial g_{41}}{\partial x^2} - \frac{\partial g_{24}}{\partial x^1} \right)$$

$$\begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4}$$

$$\begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 3 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{23}}{\partial x^4} + \frac{\partial g_{43}}{\partial x^2} - \frac{\partial g_{24}}{\partial x^3} \right)$$

$$\begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 2 \\ 4 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2}$$

$$\begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{31}}{\partial x^4} + \frac{\partial g_{41}}{\partial x^3} - \frac{\partial g_{34}}{\partial x^1} \right)$$

$$\begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{32}}{\partial x^4} + \frac{\partial g_{42}}{\partial x^3} - \frac{\partial g_{34}}{\partial x^2} \right)$$

$$\begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 3 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4}$$

$$\begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 & 3 \\ 4 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^3}$$

• **Jawna postać symboli Christoffela drugiego rodzaju**

$$\Gamma_{\mu\nu}^{\sigma} = g^{\sigma\alpha} \begin{bmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{bmatrix} = \sum_{\alpha=1}^4 g^{\sigma\alpha} \begin{bmatrix} \mu\nu \\ \alpha \end{bmatrix} \quad \text{Ogólna postać symboli Christoffela drugiego rodzaju}$$

$$\Gamma_{11}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{12} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{13} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{14} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{12}^1 = \Gamma_{21}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{12} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{13} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{14} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{13}^1 = \Gamma_{31}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{12} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{13} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{14} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{14}^1 = \Gamma_{41}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{12} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{13} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{14} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{22}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{12} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{13} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{14} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{23}^1 = \Gamma_{32}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{12} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{13} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{14} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{24}^1 = \Gamma_{42}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{12} \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{13} \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{14} \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{33}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{12} \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{13} \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{14} \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{34}^1 = \Gamma_{43}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{12} \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{13} \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{14} \begin{bmatrix} 3 & 4 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{44}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 4 & 4 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{12} \begin{bmatrix} 4 & 4 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{13} \begin{bmatrix} 4 & 4 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{14} \begin{bmatrix} 4 & 4 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{11}^2 = g^{21} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{22} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{23} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{24} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{12}^2 = \Gamma_{21}^2 = g^{21} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{22} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{23} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{24} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{13}^2 = \Gamma_{31}^2 = g^{21} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{22} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{23} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{24} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{14}^2 = \Gamma_{41}^2 = g^{21} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{22} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{23} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{24} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{22}^2 = g^{21} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{22} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{23} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{24} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 4 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{23}^2 = \Gamma_{32}^2 = g^{21} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 1 \end{bmatrix} + g^{22} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 2 \end{bmatrix} + g^{23} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 3 \end{bmatrix} + g^{24} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 4 \end{bmatrix}$$

• **Jawna postać kowariannego tensora krzywizny Ricciego**

Składowe tensora Ricciego

$$R_{\mu\nu} = \frac{\partial \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \frac{\partial \Gamma_{\mu\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} + \Gamma_{\mu\alpha}^{\beta} \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha} - \Gamma_{\mu\nu}^{\beta} \Gamma_{\beta\alpha}^{\alpha}, \quad \Gamma_{\mu\nu}^{\alpha} = \frac{1}{2} g^{\alpha\sigma} \left(\frac{\partial g_{\mu\sigma}}{\partial x^{\nu}} + \frac{\partial g_{\nu\sigma}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^{\sigma}} \right), \quad \Gamma_{\mu\nu}^{\alpha} = \Gamma_{\nu\mu}^{\alpha}$$

przedstawimy poprzez składowe tensorów metrycznych.

$$\begin{aligned} R_{\mu\nu} = & \frac{1}{2} \left[\frac{\partial g^{\alpha\sigma}}{\partial x^{\nu}} \frac{\partial g_{\alpha\sigma}}{\partial x^{\mu}} + g^{\alpha\sigma} \frac{\partial^2 g_{\alpha\sigma}}{\partial x^{\mu} \partial x^{\nu}} - \frac{\partial g^{\alpha\sigma}}{\partial x^{\nu}} \frac{\partial g_{\mu\alpha}}{\partial x^{\sigma}} - g^{\alpha\sigma} \frac{\partial^2 g_{\mu\alpha}}{\partial x^{\sigma} \partial x^{\nu}} + \right. \\ & \left. - \frac{\partial g^{\alpha\sigma}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial g_{\nu\sigma}}{\partial x^{\mu}} - g^{\alpha\sigma} \frac{\partial^2 g_{\nu\sigma}}{\partial x^{\mu} \partial x^{\alpha}} + \frac{\partial g^{\alpha\sigma}}{\partial x^{\alpha}} \frac{\partial g_{\nu\sigma}}{\partial x^{\mu}} + g^{\alpha\sigma} \frac{\partial^2 g_{\mu\nu}}{\partial x^{\sigma} \partial x^{\alpha}} \right] + \\ & + \frac{1}{4} g^{\beta\sigma} \left(\frac{\partial g_{\mu\sigma}}{\partial x^{\alpha}} + \frac{\partial g_{\alpha\sigma}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial g_{\mu\alpha}}{\partial x^{\sigma}} \right) g^{\alpha\lambda} \left(\frac{\partial g_{\beta\lambda}}{\partial x^{\nu}} + \frac{\partial g_{\nu\lambda}}{\partial x^{\beta}} - \frac{\partial g_{\beta\nu}}{\partial x^{\lambda}} \right) + \\ & - \frac{1}{4} g^{\beta\sigma} \left(\frac{\partial g_{\mu\sigma}}{\partial x^{\nu}} + \frac{\partial g_{\nu\sigma}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^{\sigma}} \right) g^{\alpha\lambda} \left(\frac{\partial g_{\beta\lambda}}{\partial x^{\alpha}} + \frac{\partial g_{\alpha\lambda}}{\partial x^{\beta}} - \frac{\partial g_{\beta\alpha}}{\partial x^{\lambda}} \right) \end{aligned}$$

$$g^{\mu\nu} = g^{-1} \Delta^{\mu\nu}, \quad \Delta^{\mu\nu} = (-1)^{\mu+\nu} M^{\mu\nu}.$$

Dziesięć niezależnych składowych tensora Ricciego wyrazimy w rozwiniętej postaci poprzez symbole Christoffela drugiego rodzaju.

$$\begin{aligned} R_{11} = & \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{11}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{11}^3}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{11}^4}{\partial x^4} + \\ & + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{11}^2 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^2 + 2\Gamma_{12}^3 \Gamma_{13}^2 + 2\Gamma_{12}^4 \Gamma_{14}^2 + \Gamma_{13}^1 \Gamma_{11}^3 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^3 + 2\Gamma_{13}^4 \Gamma_{14}^3 + \Gamma_{14}^1 \Gamma_{11}^4 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{14}^4 + \\ & - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{34}^3 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{14}^4 - \\ & - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{34}^4 - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{44}^4 \\ R_{22} = & \frac{\partial \Gamma_{12}^1}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{24}^4}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{22}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{22}^3}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{22}^4}{\partial x^4} + \\ & + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{12}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{22}^1 + 2\Gamma_{12}^3 \Gamma_{23}^1 + 2\Gamma_{12}^4 \Gamma_{24}^1 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{22}^3 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^3 + 2\Gamma_{23}^4 \Gamma_{24}^3 + \Gamma_{24}^2 \Gamma_{22}^4 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{24}^4 + \\ & - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{34}^3 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{14}^4 - \\ & - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{34}^4 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{44}^4 \\ R_{33} = & \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{23}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{34}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{33}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{33}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{33}^4}{\partial x^4} + \\ & + \Gamma_{13}^1 \Gamma_{13}^1 + 2\Gamma_{13}^2 \Gamma_{23}^1 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^1 + 2\Gamma_{13}^4 \Gamma_{34}^1 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{23}^2 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^3 + 2\Gamma_{23}^4 \Gamma_{24}^3 + \Gamma_{34}^3 \Gamma_{33}^4 + \Gamma_{34}^4 \Gamma_{34}^4 + \\ & - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{14}^4 - \\ & - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{34}^4 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{44}^4 \\ R_{44} = & \frac{\partial \Gamma_{14}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{24}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{34}^3}{\partial x^4} - \frac{\partial \Gamma_{44}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{44}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{44}^3}{\partial x^3} + \\ & + \Gamma_{14}^1 \Gamma_{14}^1 + 2\Gamma_{14}^2 \Gamma_{24}^1 + 2\Gamma_{14}^3 \Gamma_{34}^1 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{24}^2 \Gamma_{24}^2 + 2\Gamma_{24}^3 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{34}^3 \Gamma_{34}^3 + \Gamma_{34}^4 \Gamma_{34}^3 + \\ & - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{44}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{44}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{13}^3 - \\ & - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{44}^4 \Gamma_{34}^3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{12} = R_{21} &= \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{12}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{12}^3}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{12}^4}{\partial x^4} + \\ &+ \Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^1 + \Gamma_{11}^3 \Gamma_{23}^1 + \Gamma_{11}^4 \Gamma_{24}^1 + \Gamma_{13}^2 \Gamma_{22}^3 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{23}^3 + \Gamma_{13}^4 \Gamma_{24}^3 + \Gamma_{14}^2 \Gamma_{22}^4 + \Gamma_{14}^3 \Gamma_{23}^4 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{24}^4 + \\ &- \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{12}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{12}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{12}^4 \Gamma_{34}^3 - \Gamma_{12}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{12}^3 \Gamma_{34}^4 - \Gamma_{12}^4 \Gamma_{44}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{13} = R_{31} &= \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{13}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{13}^4}{\partial x^4} + \\ &+ \Gamma_{11}^2 \Gamma_{23}^1 + \Gamma_{11}^3 \Gamma_{33}^1 + \Gamma_{11}^4 \Gamma_{34}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{23}^2 + \Gamma_{12}^3 \Gamma_{33}^2 + \Gamma_{12}^4 \Gamma_{34}^2 + \Gamma_{14}^2 \Gamma_{23}^4 + \Gamma_{14}^3 \Gamma_{33}^4 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{34}^4 + \\ &- \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{13}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{13}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{13}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{13}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{13}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{34}^4 - \Gamma_{13}^4 \Gamma_{44}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{14} = R_{41} &= \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^4} - \frac{\partial \Gamma_{14}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{14}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{14}^3}{\partial x^3} + \\ &+ \Gamma_{12}^2 \Gamma_{24}^1 + \Gamma_{11}^3 \Gamma_{34}^1 + \Gamma_{11}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{12}^3 \Gamma_{34}^2 + \Gamma_{12}^4 \Gamma_{44}^2 + \Gamma_{13}^2 \Gamma_{24}^3 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{34}^3 + \Gamma_{13}^4 \Gamma_{44}^3 + \\ &- \Gamma_{14}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{14}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{14}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{14}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{14}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{14}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{14}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{14}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{14}^4 \Gamma_{34}^3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{23} = R_{32} &= \frac{\partial \Gamma_{12}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{22}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{24}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{23}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{23}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{23}^4}{\partial x^4} + \\ &+ \Gamma_{12}^1 \Gamma_{13}^1 + \Gamma_{12}^3 \Gamma_{33}^1 + \Gamma_{12}^4 \Gamma_{34}^1 + \Gamma_{22}^1 \Gamma_{13}^2 + \Gamma_{22}^3 \Gamma_{33}^2 + \Gamma_{22}^4 \Gamma_{34}^2 + \Gamma_{24}^1 \Gamma_{13}^4 + \Gamma_{24}^3 \Gamma_{33}^4 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{34}^4 + \\ &- \Gamma_{23}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{23}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{23}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{23}^1 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{23}^1 \Gamma_{23}^4 - \Gamma_{23}^2 \Gamma_{23}^4 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{34}^4 - \Gamma_{23}^4 \Gamma_{44}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{24} = R_{42} &= \frac{\partial \Gamma_{12}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{22}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial x^4} - \frac{\partial \Gamma_{24}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{24}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{24}^3}{\partial x^3} + \\ &+ \Gamma_{12}^1 \Gamma_{14}^1 + \Gamma_{12}^3 \Gamma_{34}^1 + \Gamma_{12}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{22}^1 \Gamma_{14}^2 + \Gamma_{22}^3 \Gamma_{34}^2 + \Gamma_{22}^4 \Gamma_{44}^2 + \Gamma_{23}^1 \Gamma_{14}^3 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{34}^3 + \Gamma_{23}^4 \Gamma_{44}^3 + \\ &- \Gamma_{24}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{24}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{24}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{24}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{24}^1 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{24}^1 \Gamma_{24}^3 - \Gamma_{24}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{24}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{24}^4 \Gamma_{34}^3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{34} = R_{43} &= \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{23}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{33}^3}{\partial x^4} - \frac{\partial \Gamma_{34}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{34}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{34}^3}{\partial x^3} + \\ &+ \Gamma_{13}^1 \Gamma_{14}^1 + \Gamma_{13}^2 \Gamma_{24}^1 + \Gamma_{13}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{23}^1 \Gamma_{14}^2 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{23}^4 \Gamma_{44}^2 + \Gamma_{33}^1 \Gamma_{14}^3 + \Gamma_{33}^2 \Gamma_{24}^3 + \Gamma_{33}^4 \Gamma_{44}^3 + \\ &- \Gamma_{34}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{34}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{34}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{34}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{34}^1 \Gamma_{34}^2 - \Gamma_{34}^2 \Gamma_{34}^2 - \Gamma_{34}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{34}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{34}^4 \Gamma_{34}^3 \end{aligned}$$

UWAGA

Tensor Ricciego

$$R_{\mu\nu} = \frac{\partial \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \frac{\partial \Gamma_{\mu\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} + \Gamma_{\mu\alpha}^{\beta} \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha} - \Gamma_{\mu\nu}^{\beta} \Gamma_{\beta\alpha}^{\alpha}$$

po zamianie rolami wskaźników α i β w ostatnich dwóch członach ostatniego równania przedstawimy w postaci używanej przez Einsteina.

$$R_{\mu\nu} = \frac{\partial \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \frac{\partial \Gamma_{\mu\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} + \Gamma_{\mu\beta}^{\alpha} \Gamma_{\nu\alpha}^{\beta} - \Gamma_{\mu\nu}^{\alpha} \Gamma_{\alpha\beta}^{\beta}$$

• **Niezależne składowe mieszanego tensora krzywizny Grossmanna $R_{\beta\mu\nu}^\alpha$**

Tensor $R_{\beta\mu\nu}^\alpha$ posiada w przestrzeni czterowymiarowej 256 składowych spełniających następujące relacje:

$$\begin{aligned} R_{111}^1 &= R_{122}^1 = R_{133}^1 = R_{144}^1 = R_{211}^1 = R_{222}^1 = R_{233}^1 = R_{244}^1 = R_{311}^1 = R_{322}^1 = R_{333}^1 = R_{344}^1 = \\ &= R_{411}^1 = R_{422}^1 = R_{433}^1 = R_{444}^1 = R_{111}^2 = R_{122}^2 = R_{133}^2 = R_{144}^2 = R_{211}^2 = R_{222}^2 = R_{233}^2 = R_{244}^2 = \\ &= R_{311}^2 = R_{322}^2 = R_{333}^2 = R_{344}^2 = R_{411}^2 = R_{422}^2 = R_{433}^2 = R_{444}^2 = R_{111}^3 = R_{122}^3 = R_{133}^3 = R_{144}^3 = \\ &= R_{211}^3 = R_{222}^3 = R_{233}^3 = R_{244}^3 = R_{311}^3 = R_{322}^3 = R_{333}^3 = R_{344}^3 = R_{411}^3 = R_{422}^3 = R_{433}^3 = R_{444}^3 = \\ &= R_{111}^4 = R_{122}^4 = R_{133}^4 = R_{144}^4 = R_{211}^4 = R_{222}^4 = R_{233}^4 = R_{244}^4 = R_{311}^4 = R_{322}^4 = R_{333}^4 = R_{344}^4 = \\ &= R_{411}^4 = R_{422}^4 = R_{433}^4 = R_{444}^4 = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{array}{cccccc} R_{112}^1 = -R_{121}^1, & R_{113}^1 = -R_{131}^1, & R_{114}^1 = -R_{141}^1, & R_{123}^1 = -R_{132}^1, & R_{124}^1 = -R_{142}^1, & \\ R_{134}^1 = -R_{143}^1, & R_{212}^1 = -R_{221}^1, & R_{213}^1 = -R_{231}^1, & R_{214}^1 = -R_{241}^1, & R_{223}^1 = -R_{232}^1, & \\ R_{224}^1 = -R_{242}^1, & R_{234}^1 = -R_{243}^1, & R_{312}^1 = -R_{321}^1, & R_{313}^1 = -R_{331}^1, & R_{314}^1 = -R_{341}^1, & \\ R_{323}^1 = -R_{332}^1, & R_{324}^1 = -R_{342}^1, & R_{334}^1 = -R_{343}^1, & R_{412}^1 = -R_{421}^1, & R_{413}^1 = -R_{431}^1, & \\ R_{414}^1 = -R_{441}^1, & R_{423}^1 = -R_{432}^1, & R_{424}^1 = -R_{442}^1, & R_{434}^1 = -R_{443}^1, & & \\ R_{112}^2 = -R_{121}^2, & R_{113}^2 = -R_{131}^2, & R_{114}^2 = -R_{141}^2, & R_{123}^2 = -R_{132}^2, & R_{124}^2 = -R_{142}^2, & \\ R_{134}^2 = -R_{143}^2, & R_{212}^2 = -R_{221}^2, & R_{213}^2 = -R_{231}^2, & R_{214}^2 = -R_{241}^2, & R_{223}^2 = -R_{232}^2, & \\ R_{224}^2 = -R_{242}^2, & R_{234}^2 = -R_{243}^2, & R_{312}^2 = -R_{321}^2, & R_{313}^2 = -R_{331}^2, & R_{314}^2 = -R_{341}^2, & \\ R_{323}^2 = -R_{332}^2, & R_{324}^2 = -R_{342}^2, & R_{334}^2 = -R_{343}^2, & R_{412}^2 = -R_{421}^2, & R_{413}^2 = -R_{431}^2, & \\ R_{414}^2 = -R_{441}^2, & R_{423}^2 = -R_{432}^2, & R_{424}^2 = -R_{442}^2, & R_{434}^2 = -R_{443}^2, & & \\ R_{112}^3 = -R_{121}^3, & R_{113}^3 = -R_{131}^3, & R_{114}^3 = -R_{141}^3, & R_{123}^3 = -R_{132}^3, & R_{124}^3 = -R_{142}^3, & \\ R_{134}^3 = -R_{143}^3, & R_{212}^3 = -R_{221}^3, & R_{213}^3 = -R_{231}^3, & R_{214}^3 = -R_{241}^3, & R_{223}^3 = -R_{232}^3, & \\ R_{224}^3 = -R_{242}^3, & R_{234}^3 = -R_{243}^3, & R_{312}^3 = -R_{321}^3, & R_{313}^3 = -R_{331}^3, & R_{314}^3 = -R_{341}^3, & \\ R_{323}^3 = -R_{332}^3, & R_{324}^3 = -R_{342}^3, & R_{334}^3 = -R_{343}^3, & R_{412}^3 = -R_{421}^3, & R_{413}^3 = -R_{431}^3, & \\ R_{414}^3 = -R_{441}^3, & R_{423}^3 = -R_{432}^3, & R_{424}^3 = -R_{442}^3, & R_{434}^3 = -R_{443}^3, & & \\ R_{112}^4 = -R_{121}^4, & R_{113}^4 = -R_{131}^4, & R_{114}^4 = -R_{141}^4, & R_{123}^4 = -R_{132}^4, & R_{124}^4 = -R_{142}^4, & \\ R_{134}^4 = -R_{143}^4, & R_{212}^4 = -R_{221}^4, & R_{213}^4 = -R_{231}^4, & R_{214}^4 = -R_{241}^4, & R_{223}^4 = -R_{232}^4, & \\ R_{224}^4 = -R_{242}^4, & R_{234}^4 = -R_{243}^4, & R_{312}^4 = -R_{321}^4, & R_{313}^4 = -R_{331}^4, & R_{314}^4 = -R_{341}^4, & \\ R_{323}^4 = -R_{332}^4, & R_{324}^4 = -R_{342}^4, & R_{334}^4 = -R_{343}^4, & R_{412}^4 = -R_{421}^4, & R_{413}^4 = -R_{431}^4, & \\ R_{414}^4 = -R_{441}^4, & R_{423}^4 = -R_{432}^4, & R_{424}^4 = -R_{442}^4, & R_{434}^4 = -R_{443}^4. & & \end{array}$$

$$\begin{aligned} R_{234}^1 + R_{423}^1 - R_{324}^1 &= 0, & R_{134}^2 + R_{413}^2 - R_{314}^2 &= 0, \\ R_{124}^3 + R_{412}^3 - R_{214}^3 &= 0, & R_{123}^4 + R_{412}^4 - R_{213}^4 &= 0, \\ R_{112}^1 + R_{212}^2 + R_{312}^3 + R_{412}^4 &= 0, & R_{113}^1 + R_{213}^2 + R_{313}^3 + R_{413}^4 &= 0, & R_{114}^1 + R_{214}^2 + R_{314}^3 + R_{414}^4 &= 0, \\ R_{123}^1 + R_{223}^2 + R_{323}^3 + R_{423}^4 &= 0, & R_{124}^1 + R_{224}^2 + R_{324}^3 + R_{424}^4 &= 0, & R_{134}^1 + R_{234}^2 + R_{334}^3 + R_{434}^4 &= 0. \end{aligned}$$

Wśród 192 niezerowych składowych tylko 86 jest niezależnych względem powyższych warunków.

$$R_{334}^4 = \frac{\partial \Gamma_{34}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{33}^4}{\partial x^4} - \Gamma_{14}^4 \Gamma_{33}^1 - \Gamma_{24}^4 \Gamma_{33}^2 - \Gamma_{34}^4 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{44}^4 \Gamma_{33}^4 + \Gamma_{13}^4 \Gamma_{34}^1 + \Gamma_{23}^4 \Gamma_{34}^2 + \Gamma_{33}^4 \Gamma_{34}^3 + \Gamma_{43}^4 \Gamma_{34}^4$$

$$R_{412}^4 = \frac{\partial \Gamma_{42}^4}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{41}^4}{\partial x^2} - \Gamma_{12}^4 \Gamma_{41}^1 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{41}^2 - \Gamma_{32}^4 \Gamma_{41}^3 + \Gamma_{11}^4 \Gamma_{42}^1 + \Gamma_{21}^4 \Gamma_{42}^2 + \Gamma_{31}^4 \Gamma_{42}^3$$

$$R_{413}^4 = \frac{\partial \Gamma_{43}^4}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{41}^4}{\partial x^3} - \Gamma_{13}^4 \Gamma_{41}^1 - \Gamma_{23}^4 \Gamma_{41}^2 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{41}^3 + \Gamma_{11}^4 \Gamma_{43}^1 + \Gamma_{21}^4 \Gamma_{43}^2 + \Gamma_{31}^4 \Gamma_{43}^3$$

$$R_{414}^4 = \frac{\partial \Gamma_{44}^4}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{41}^4}{\partial x^4} - \Gamma_{14}^4 \Gamma_{41}^1 - \Gamma_{24}^4 \Gamma_{41}^2 - \Gamma_{34}^4 \Gamma_{41}^3 + \Gamma_{11}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{21}^4 \Gamma_{44}^2 + \Gamma_{31}^4 \Gamma_{44}^3$$

$$R_{423}^4 = \frac{\partial \Gamma_{43}^4}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{42}^4}{\partial x^3} - \Gamma_{13}^4 \Gamma_{42}^1 - \Gamma_{23}^4 \Gamma_{42}^2 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{42}^3 + \Gamma_{12}^4 \Gamma_{43}^1 + \Gamma_{22}^4 \Gamma_{43}^2 + \Gamma_{32}^4 \Gamma_{43}^3$$

$$R_{424}^4 = \frac{\partial \Gamma_{44}^4}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{42}^4}{\partial x^4} - \Gamma_{14}^4 \Gamma_{42}^1 - \Gamma_{24}^4 \Gamma_{42}^2 - \Gamma_{34}^4 \Gamma_{42}^3 + \Gamma_{12}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{22}^4 \Gamma_{44}^2 + \Gamma_{32}^4 \Gamma_{44}^3$$

$$R_{434}^4 = \frac{\partial \Gamma_{44}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{43}^4}{\partial x^4} - \Gamma_{14}^4 \Gamma_{43}^1 - \Gamma_{24}^4 \Gamma_{43}^2 - \Gamma_{34}^4 \Gamma_{43}^3 + \Gamma_{13}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{23}^4 \Gamma_{44}^2 + \Gamma_{33}^4 \Gamma_{44}^3$$

Podaliśmy 96 niezerowych składowych mieszanego tensora Grossmanna, 96 pozostałych niezerowych składowych różni się tylko znakiem.

• **Niezależne składowe kowariantnego tensora krzywizny Riemanna-Christoffela**

Tensor $R_{\alpha\beta\mu\nu}$ posiada w przestrzeni czterowymiarowej 256 składowych spełniających poniższe zależności:

$$\begin{aligned} R_{1111} &= R_{1112} = R_{1113} = R_{1114} = R_{1121} = R_{1122} = R_{1123} = R_{1124} = R_{1131} = R_{1132} = R_{1133} = \\ &= R_{1134} = R_{1141} = R_{1142} = R_{1143} = R_{1144} = R_{2211} = R_{2212} = R_{2213} = R_{2214} = R_{2221} = R_{2222} = \\ &= R_{2223} = R_{2224} = R_{2231} = R_{2232} = R_{2233} = R_{2234} = R_{2241} = R_{2242} = R_{2243} = R_{2244} = R_{3311} = \\ &= R_{3312} = R_{3313} = R_{3314} = R_{3321} = R_{3322} = R_{3323} = R_{3324} = R_{3331} = R_{3332} = R_{3333} = R_{3334} = \\ &= R_{3341} = R_{3342} = R_{3343} = R_{3344} = R_{4411} = R_{4412} = R_{4413} = R_{4414} = R_{4421} = R_{4422} = R_{4423} = \\ &= R_{4424} = R_{4431} = R_{4432} = R_{4433} = R_{4434} = R_{4441} = R_{4442} = R_{4443} = R_{4444} = R_{1211} = R_{1311} = \\ &= R_{1411} = R_{2111} = R_{2311} = R_{2411} = R_{3111} = R_{3211} = R_{3411} = R_{4111} = R_{4211} = R_{4311} = R_{1222} = \\ &= R_{1322} = R_{1422} = R_{2122} = R_{2322} = R_{2422} = R_{3122} = R_{3222} = R_{3422} = R_{4122} = R_{4222} = R_{4322} = \\ &= R_{1233} = R_{1333} = R_{1433} = R_{2133} = R_{2333} = R_{2433} = R_{3133} = R_{3233} = R_{3433} = R_{4133} = R_{4233} = \\ &= R_{4333} = R_{1244} = R_{1344} = R_{1444} = R_{2144} = R_{2344} = R_{2444} = R_{3144} = R_{3244} = R_{3444} = R_{4144} = \\ &= R_{4244} = R_{4344} = 0 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{1212} &= -R_{1221} = -R_{2112} = R_{2121} \\ R_{1213} &= -R_{1231} = -R_{2113} = R_{2131} = R_{1312} = -R_{1321} = -R_{3112} = R_{3121} \\ R_{1214} &= -R_{1241} = -R_{2114} = R_{2141} = R_{1412} = -R_{1421} = -R_{4112} = R_{4121} \\ R_{1223} &= -R_{1232} = -R_{2123} = R_{2132} = R_{2312} = -R_{2321} = -R_{3212} = R_{3221} \\ R_{1224} &= -R_{1242} = -R_{2124} = R_{2142} = R_{2412} = -R_{2421} = -R_{4212} = R_{4221} \\ R_{1234} &= -R_{1243} = -R_{2134} = R_{2143} = R_{3412} = -R_{3421} = -R_{4312} = R_{4321} \\ R_{1313} &= -R_{1331} = -R_{3113} = R_{3131} \\ R_{1314} &= -R_{1341} = -R_{3114} = R_{3141} = R_{1413} = -R_{1431} = -R_{4113} = R_{4131} \\ R_{1323} &= -R_{1332} = -R_{3123} = R_{3132} = R_{2313} = -R_{2331} = -R_{3213} = R_{3231} \\ R_{1324} &= -R_{1342} = -R_{3124} = R_{3142} = R_{2413} = -R_{2431} = -R_{4213} = R_{4231} \\ R_{1334} &= -R_{1343} = -R_{3134} = R_{3143} = R_{3413} = -R_{3431} = -R_{4313} = R_{4331} \\ R_{1414} &= -R_{1441} = -R_{4114} = R_{4141} \\ R_{1423} &= -R_{1432} = -R_{4123} = R_{4132} = R_{2314} = -R_{2341} = -R_{3214} = R_{3241} \\ R_{1424} &= -R_{1442} = -R_{4124} = R_{4142} = R_{2414} = -R_{2441} = -R_{4214} = R_{4241} \\ R_{1434} &= -R_{1443} = -R_{4134} = R_{4143} = R_{3414} = -R_{3441} = -R_{4314} = -R_{4341} \\ R_{2323} &= -R_{2332} = -R_{3223} = R_{3232} \\ R_{2324} &= -R_{2342} = -R_{3224} = R_{3242} = R_{2423} = -R_{2432} = -R_{4223} = R_{4232} \\ R_{2334} &= -R_{2343} = -R_{3234} = R_{3243} = R_{3423} = -R_{3432} = -R_{4323} = R_{4332} \\ R_{2424} &= -R_{2442} = -R_{4224} = R_{4242} \\ R_{2434} &= -R_{2443} = -R_{4234} = R_{4243} = R_{3424} = -R_{3442} = -R_{4324} = R_{4342} \\ R_{3434} &= -R_{3443} = -R_{4334} = R_{4343} \end{aligned}$$

$$R_{1234} + R_{1423} + R_{1342} = 0 \quad \text{lub} \quad R_{1234} + R_{1423} - R_{1324} = 0$$

Wśród 144 niezerowych składowych tylko 20 jest niezależnych.

- Niezerowe niezależne składowe kowariantnego tensora krzywizny R_{\dots} wyrażone przez składowe mieszanego tensora krzywizny R_{\dots}

$$R_{\alpha\beta\mu\nu} \stackrel{\text{df}}{=} g_{\alpha\sigma} R_{\beta\mu\nu}^{\sigma}$$

$$R_{1212} = g_{11} R_{212}^1 + g_{12} R_{212}^2 + g_{13} R_{212}^3 + g_{14} R_{212}^4$$

$$R_{1213} = g_{11} R_{213}^1 + g_{12} R_{213}^2 + g_{13} R_{213}^3 + g_{14} R_{213}^4$$

$$R_{1214} = g_{11} R_{214}^1 + g_{12} R_{214}^2 + g_{13} R_{214}^3 + g_{14} R_{214}^4$$

$$R_{1223} = g_{11} R_{223}^1 + g_{12} R_{223}^2 + g_{13} R_{223}^3 + g_{14} R_{223}^4$$

$$R_{1224} = g_{11} R_{224}^1 + g_{12} R_{224}^2 + g_{13} R_{224}^3 + g_{14} R_{224}^4$$

$$R_{1234} = g_{11} R_{234}^1 + g_{12} R_{234}^2 + g_{13} R_{234}^3 + g_{14} R_{234}^4$$

$$R_{1313} = g_{11} R_{313}^1 + g_{12} R_{313}^2 + g_{13} R_{313}^3 + g_{14} R_{313}^4$$

$$R_{1314} = g_{11} R_{314}^1 + g_{12} R_{314}^2 + g_{13} R_{314}^3 + g_{14} R_{314}^4$$

$$R_{1323} = g_{11} R_{323}^1 + g_{12} R_{323}^2 + g_{13} R_{323}^3 + g_{14} R_{323}^4$$

$$R_{1324} = g_{11} R_{324}^1 + g_{12} R_{324}^2 + g_{13} R_{324}^3 + g_{14} R_{324}^4$$

$$R_{1334} = g_{11} R_{334}^1 + g_{12} R_{334}^2 + g_{13} R_{334}^3 + g_{14} R_{334}^4$$

$$R_{1414} = g_{11} R_{414}^1 + g_{12} R_{414}^2 + g_{13} R_{414}^3 + g_{14} R_{414}^4$$

$$R_{1423} = g_{11} R_{423}^1 + g_{12} R_{423}^2 + g_{13} R_{423}^3 + g_{14} R_{423}^4$$

$$R_{1424} = g_{11} R_{424}^1 + g_{12} R_{424}^2 + g_{13} R_{424}^3 + g_{14} R_{424}^4$$

$$R_{1434} = g_{11} R_{434}^1 + g_{12} R_{434}^2 + g_{13} R_{434}^3 + g_{14} R_{434}^4$$

$$R_{2323} = g_{21} R_{323}^1 + g_{22} R_{323}^2 + g_{23} R_{323}^3 + g_{24} R_{323}^4$$

$$R_{2324} = g_{21} R_{324}^1 + g_{22} R_{324}^2 + g_{23} R_{324}^3 + g_{24} R_{324}^4$$

$$R_{2334} = g_{21} R_{334}^1 + g_{22} R_{334}^2 + g_{23} R_{334}^3 + g_{24} R_{334}^4$$

$$R_{2424} = g_{21} R_{424}^1 + g_{22} R_{424}^2 + g_{23} R_{424}^3 + g_{24} R_{424}^4$$

$$R_{2434} = g_{21} R_{434}^1 + g_{22} R_{434}^2 + g_{23} R_{434}^3 + g_{24} R_{434}^4$$

$$R_{3434} = g_{31} R_{434}^1 + g_{32} R_{434}^2 + g_{33} R_{434}^3 + g_{34} R_{434}^4$$

Wśród 21 składowych tensora $R_{\alpha\beta\mu\nu}$ wymienionych powyżej tylko 20 jest niezależnych, ponieważ $R_{1234} + R_{1423} - R_{1324} = 0$.

- **Składowe kowariantnego tensora Ricciego $R_{\mu\nu}$, wyrażone przez składowe mieszanego tensora Grossmanna $R_{\beta\mu\nu}^\alpha$.**

Konstruując tensor Ricciego $R_{\mu\beta} \stackrel{\text{df}}{=} R_{\beta\mu\nu}^\nu$, wykorzystaliśmy tylko 64 z 256 składowych tensora Grossmanna $R_{\beta\mu\nu}^\alpha$.

$$R_{111}^1 + R_{112}^2 + R_{113}^3 + R_{114}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{11}$$

$$R_{221}^1 + R_{222}^2 + R_{223}^3 + R_{224}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{22}$$

$$R_{331}^1 + R_{332}^2 + R_{333}^3 + R_{334}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{33}$$

$$R_{441}^1 + R_{442}^2 + R_{443}^3 + R_{444}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{44}$$

$$R_{121}^1 + R_{122}^2 + R_{123}^3 + R_{124}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{12} = R_{21} \stackrel{\text{df}}{=} R_{211}^1 + R_{212}^2 + R_{213}^3 + R_{214}^4$$

$$R_{131}^1 + R_{132}^2 + R_{133}^3 + R_{134}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{13} = R_{31} \stackrel{\text{df}}{=} R_{311}^1 + R_{312}^2 + R_{313}^3 + R_{314}^4$$

$$R_{141}^1 + R_{142}^2 + R_{143}^3 + R_{144}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{14} = R_{41} \stackrel{\text{df}}{=} R_{411}^1 + R_{412}^2 + R_{413}^3 + R_{414}^4$$

$$R_{231}^1 + R_{232}^2 + R_{233}^3 + R_{234}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{23} = R_{32} \stackrel{\text{df}}{=} R_{321}^1 + R_{322}^2 + R_{323}^3 + R_{324}^4$$

$$R_{241}^1 + R_{242}^2 + R_{243}^3 + R_{244}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{24} = R_{42} \stackrel{\text{df}}{=} R_{421}^1 + R_{422}^2 + R_{423}^3 + R_{424}^4$$

$$R_{341}^1 + R_{342}^2 + R_{343}^3 + R_{344}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{34} = R_{43} \stackrel{\text{df}}{=} R_{431}^1 + R_{432}^2 + R_{433}^3 + R_{434}^4$$

UWAGA

Sześć ostatnich równań nie pozwala zmniejszyć liczby niezależnych składowych w tensorze $R_{\beta\mu\nu}^\alpha$ o dalszych sześć, ponieważ składowe R_{212}^2 , R_{313}^3 , R_{414}^4 , R_{323}^3 , R_{424}^4 , R_{434}^4 pojawiły się już we wcześniej rozpatrywanych warunkach. Ostatecznie liczba różnych od zera niezależnych składowych w tensorze $R_{\beta\mu\nu}^\alpha$ wynosi 86.

Konstruując tensor Ricciego $R_{\mu\beta}^* \stackrel{\text{df}}{=} R_{\beta\mu\nu}^{\nu*}$, wykorzystujemy również 64 składowe tensora Grossmanna $R_{\beta\mu\nu}^\alpha$.

$$R_{111}^1 + R_{121}^2 + R_{131}^3 + R_{141}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{11}^*$$

$$R_{212}^1 + R_{222}^2 + R_{232}^3 + R_{242}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{22}^*$$

$$R_{313}^1 + R_{323}^2 + R_{333}^3 + R_{343}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{33}^*$$

$$R_{414}^1 + R_{424}^2 + R_{434}^3 + R_{444}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{44}^*$$

$$R_{112}^1 + R_{122}^2 + R_{132}^3 + R_{142}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{12}^* = R_{21}^* \stackrel{\text{df}}{=} R_{211}^1 + R_{221}^2 + R_{231}^3 + R_{241}^4$$

$$R_{113}^1 + R_{123}^2 + R_{133}^3 + R_{143}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{13}^* = R_{31}^* \stackrel{\text{df}}{=} R_{311}^1 + R_{321}^2 + R_{331}^3 + R_{341}^4$$

$$R_{114}^1 + R_{124}^2 + R_{134}^3 + R_{144}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{14}^* = R_{41}^* \stackrel{\text{df}}{=} R_{411}^1 + R_{421}^2 + R_{431}^3 + R_{441}^4$$

$$R_{213}^1 + R_{223}^2 + R_{233}^3 + R_{243}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{23}^* = R_{32}^* \stackrel{\text{df}}{=} R_{312}^1 + R_{322}^2 + R_{332}^3 + R_{342}^4$$

$$R_{214}^1 + R_{224}^2 + R_{234}^3 + R_{244}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{24}^* = R_{42}^* \stackrel{\text{df}}{=} R_{412}^1 + R_{422}^2 + R_{432}^3 + R_{442}^4$$

$$R_{314}^1 + R_{324}^2 + R_{334}^3 + R_{344}^4 \stackrel{\text{df}}{=} R_{34}^* = R_{43}^* \stackrel{\text{df}}{=} R_{413}^1 + R_{423}^2 + R_{433}^3 + R_{443}^4$$

- Składowe kowariantnego tensora Ricciego $R_{\beta\mu}$, wyrażone przez składowe kowariantnego tensora Riemanna-Christoffela $R_{\alpha\beta\mu\nu}$...

Konstruując tensor Ricciego $R_{\beta\mu} = g^{\alpha\nu} R_{\alpha\beta\mu\nu}$, wykorzystaliśmy dwadzieścia z dwudziestu niezależnych składowych tensora $R_{\alpha\beta\mu\nu}$.

$$\begin{aligned} R_{11} &= \\ &= +g^{22}R_{2112} + 2g^{23}R_{2113} + 2g^{24}R_{2114} + \\ &\quad + g^{33}R_{3113} + 2g^{34}R_{3114} + g^{44}R_{4114} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{22} &= \\ &= +g^{11}R_{1221} + 2g^{13}R_{1223} + 2g^{14}R_{1224} + \\ &\quad + g^{33}R_{3223} + 2g^{34}R_{3224} + g^{44}R_{4224} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{33} &= \\ &= +g^{11}R_{1331} + 2g^{12}R_{1332} + 2g^{14}R_{1334} + \\ &\quad + g^{22}R_{2332} + 2g^{24}R_{2334} + g^{44}R_{4334} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{44} &= \\ &= +g^{11}R_{1441} + 2g^{12}R_{1442} + 2g^{13}R_{1443} + \\ &\quad + g^{22}R_{2442} + 2g^{23}R_{2443} + g^{33}R_{3443} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{12} = R_{21} &= \\ &= g^{21}R_{2121} + g^{23}R_{2123} + g^{24}R_{2124} + \\ &\quad + g^{31}R_{3121} + g^{33}R_{3123} + g^{34}R_{3124} + \\ &\quad + g^{41}R_{4121} + g^{43}R_{4123} + g^{44}R_{4124} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{13} = R_{31} &= \\ &= +g^{21}R_{2131} + g^{22}R_{2132} + g^{24}R_{2134} + \\ &\quad + g^{31}R_{3131} + g^{32}R_{3132} + g^{34}R_{3134} + \\ &\quad + g^{41}R_{4131} + g^{42}R_{4132} + g^{44}R_{4134} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{14} = R_{41} &= \\ &= +g^{21}R_{2141} + g^{22}R_{2142} + g^{23}R_{2143} + \\ &\quad + g^{31}R_{3141} + g^{32}R_{3142} + g^{33}R_{3143} + \\ &\quad + g^{41}R_{4141} + g^{42}R_{4142} + g^{43}R_{4143} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{23} = R_{32} &= \\ &= +g^{11}R_{1231} + g^{12}R_{1232} + g^{14}R_{1234} + \\ &\quad + g^{31}R_{3231} + g^{32}R_{3232} + g^{34}R_{3234} + \\ &\quad + g^{41}R_{4231} + g^{42}R_{4232} + g^{44}R_{4234} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{24} = R_{42} &= \\ &= +g^{11}R_{1241} + g^{12}R_{1242} + g^{13}R_{1243} + \\ &\quad + g^{31}R_{3241} + g^{32}R_{3242} + g^{33}R_{3243} + \\ &\quad + g^{41}R_{4241} + g^{42}R_{4242} + g^{43}R_{4243} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{34} = R_{43} &= \\ &= +g^{11}R_{1341} + g^{12}R_{1342} + g^{13}R_{1343} + \\ &\quad + g^{21}R_{2341} + g^{22}R_{2342} + g^{23}R_{2343} + \\ &\quad + g^{41}R_{4341} + g^{42}R_{4342} + g^{43}R_{4343} \end{aligned}$$

• **Składowe kontrawariantne tensora metrycznego i jego wyznacznik dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych**

Poniżej podana została jawna postać niezerowych składowych kontrawariantnego tensora metrycznego i jego wyznacznik dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych, czyli metryki typu:

$$(ds)^2 = g_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta + g_{44} dx^4 dx^4, \quad \frac{\partial g_{\alpha\beta}}{\partial x^4} = 0, \quad \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} = 0, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3).$$

Przykładem takiej metryki jest metryka Schwarzschilda:

$$(ds)^2 = \left\{ \delta_{\alpha\beta} + \frac{x^\alpha x^\beta}{r^2} \left[\left(1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-1} - 1 \right] \right\} dx^\alpha dx^\beta + \left(\delta_{44} - \frac{r_s}{r} \right) dx^4 dx^4, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3).$$

$$g^{11} = g^{-1} (g_{22} g_{33} g_{44} - g_{23} g_{23} g_{44})$$

$$g^{22} = g^{-1} (g_{11} g_{33} g_{44} - g_{13} g_{13} g_{44})$$

$$g^{33} = g^{-1} (g_{11} g_{22} g_{44} - g_{12} g_{12} g_{44})$$

$$g^{44} = g_{44}^{-1}$$

$$g^{12} = g^{-1} (g_{13} g_{23} g_{44} - g_{12} g_{33} g_{44})$$

$$g^{13} = g^{-1} (g_{12} g_{23} g_{44} - g_{13} g_{22} g_{44})$$

$$g^{23} = g^{-1} (g_{11} g_{23} g_{44} - g_{11} g_{23} g_{44})$$

$$g = g_{11} (g_{22} g_{33} g_{44} - g_{23} g_{23} g_{44}) + g_{12} (g_{13} g_{23} g_{44} - g_{12} g_{33} g_{44}) + g_{13} (g_{12} g_{23} g_{44} - g_{13} g_{22} g_{44})$$

- **Jawna postać symboli Christoffela pierwszego rodzaju dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych**

$$\left[\begin{matrix} \mu & \nu \\ \alpha & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu} + \frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial x^\nu} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha} \right) \quad \text{Ogólna postać symboli Christoffela pierwszego rodzaju}$$

Poniżej podana została jawna postać niezerowych symboli Christoffela pierwszego rodzaju dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych, czyli metryki typu:

$$(ds)^2 = g_{\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta + g_{44} dx^4 dx^4, \quad \frac{\partial g_{\alpha\beta}}{\partial x^4} = 0, \quad \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} = 0, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3).$$

Przykładem takiej metryki jest metryka Schwarzschilda:

$$(ds)^2 = \left\{ \delta_{\alpha\beta} + \frac{x^\alpha x^\beta}{r^2} \left[\left(1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-1} - 1 \right] \right\} dx^\alpha dx^\beta + \left(\delta_{44} - \frac{r_s}{r} \right) dx^4 dx^4, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3).$$

$$\begin{aligned} \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 1 & \end{matrix} \right] &= \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 2 & \end{matrix} \right] &= \frac{\partial g_{12}}{\partial x^1} - \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 3 & \end{matrix} \right] &= \frac{\partial g_{13}}{\partial x^1} - \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 1 & \end{matrix} \right] &= \frac{\partial g_{21}}{\partial x^2} - \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 2 & \end{matrix} \right] &= \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 3 & \end{matrix} \right] &= \frac{\partial g_{23}}{\partial x^2} - \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 1 & \end{matrix} \right] &= \frac{\partial g_{31}}{\partial x^3} - \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 2 & \end{matrix} \right] &= \frac{\partial g_{32}}{\partial x^3} - \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 3 & \end{matrix} \right] &= \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 1 & \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 2 & \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 3 & \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^3} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \left[\begin{matrix} 1 & 2 \\ 1 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 2 & 1 \\ 1 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 2 \\ 2 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 2 & 1 \\ 2 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 2 \\ 3 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 2 & 1 \\ 3 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{13}}{\partial x^2} + \frac{\partial g_{23}}{\partial x^1} - \frac{\partial g_{12}}{\partial x^3} \right) \\ \left[\begin{matrix} 1 & 3 \\ 1 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 3 & 1 \\ 1 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 3 \\ 2 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 3 & 1 \\ 2 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{12}}{\partial x^3} + \frac{\partial g_{32}}{\partial x^1} - \frac{\partial g_{13}}{\partial x^2} \right) \\ \left[\begin{matrix} 1 & 3 \\ 3 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 3 & 1 \\ 3 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 4 \\ 1 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 4 & 1 \\ 1 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 3 \\ 1 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 3 & 2 \\ 1 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{21}}{\partial x^3} + \frac{\partial g_{31}}{\partial x^2} - \frac{\partial g_{23}}{\partial x^1} \right) \\ \left[\begin{matrix} 2 & 3 \\ 2 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 3 & 2 \\ 2 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 3 \\ 3 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 3 & 2 \\ 3 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 4 \\ 1 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 4 & 2 \\ 1 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 3 & 4 \\ 1 & \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 4 & 3 \\ 1 & \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^3} \end{aligned}$$

- **Jawna postać symboli Christoffela drugiego rodzaju dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych**

$$\Gamma_{\mu\nu}^{\sigma} = g^{\sigma\alpha} \left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right] = \sum_{\alpha=1}^4 g^{\sigma\alpha} \left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right] \quad \text{Ogólna postać symboli Christoffela drugiego rodzaju}$$

Poniżej podana została jawna postać niezerowych symboli Christoffela pierwszego rodzaju dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych, czyli metryki typu:

$$(ds)^2 = g_{\alpha\beta} dx^{\alpha} dx^{\beta} + g_{44} dx^4 dx^4, \quad \frac{\partial g_{\alpha\beta}}{\partial x^4} = 0, \quad \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} = 0, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3).$$

Przykładem takiej metryki jest metryka Schwarzschilda:

$$(ds)^2 = \left\{ \delta_{\alpha\beta} + \frac{x^{\alpha} x^{\beta}}{r^2} \left[\left(1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-1} - 1 \right] \right\} dx^{\alpha} dx^{\beta} + \left(\delta_{44} - \frac{r_s}{r} \right) dx^4 dx^4, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3).$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{11}^1 &= g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{12} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{13} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{12}^1 &= \Gamma_{21}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{12} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{13} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{13}^1 &= \Gamma_{31}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{12} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{13} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{22}^1 &= g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{12} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{13} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{23}^1 &= \Gamma_{32}^1 = g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{12} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{13} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{33}^1 &= g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{12} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{13} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{44}^1 &= g^{11} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{12} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{13} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{11}^2 &= g^{21} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{23} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{12}^2 &= \Gamma_{21}^2 = g^{21} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{23} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{13}^2 &= \Gamma_{31}^2 = g^{21} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{23} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{22}^2 &= g^{21} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{23} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{23}^2 &= \Gamma_{32}^2 = g^{21} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{23} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{33}^2 &= g^{21} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{23} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{44}^2 &= g^{21} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{22} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{23} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{11}^3 &= g^{31} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{32} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{12}^3 &= \Gamma_{21}^3 = g^{31} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{32} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{13}^3 &= \Gamma_{31}^3 = g^{31} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{32} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{22}^3 &= g^{31} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{32} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{23}^3 &= \Gamma_{32}^3 = g^{31} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{32} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{33}^3 &= g^{31} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{32} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{44}^3 &= g^{31} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] + g^{32} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] + g^{33} \left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{14}^4 &= \Gamma_{41}^4 = g^{44} \left[\begin{smallmatrix} 1 & 4 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{24}^4 &= \Gamma_{42}^4 = g^{44} \left[\begin{smallmatrix} 2 & 4 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] \\ \Gamma_{34}^4 &= \Gamma_{43}^4 = g^{44} \left[\begin{smallmatrix} 3 & 4 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] \end{aligned}$$

• **Jawna postać kowariannego tensora krzywizny Ricciego dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych**

$$R_{\mu\nu} = \frac{\partial \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \frac{\partial \Gamma_{\mu\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} + \Gamma_{\mu\alpha}^{\beta} \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha} - \Gamma_{\mu\nu}^{\beta} \Gamma_{\beta\alpha}^{\alpha} \quad \text{Ogólna postać składowych tensora Ricciego}$$

Poniżej podana została jawna postać niezerowych składowych tensora Ricciego dla metryki stacjonarnej o zerowych składowych przestrzenno-czasowych, czyli metryki typu:

$$(ds)^2 = g_{\alpha\beta} dx^{\alpha} dx^{\beta} + g_{44} dx^4 dx^4, \quad \frac{\partial g_{\alpha\beta}}{\partial x^4} = 0, \quad \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} = 0, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3).$$

Przykładem takiej metryki jest metryka Schwarzschilda:

$$(ds)^2 = \left\{ \delta_{\alpha\beta} + \frac{x^{\alpha} x^{\beta}}{r^2} \left[\left(1 - \frac{r_s}{r} \right)^{-1} - 1 \right] \right\} dx^{\alpha} dx^{\beta} + \left(\delta_{44} - \frac{r_s}{r} \right) dx^4 dx^4, \quad (\alpha, \beta = 1, 2, 3).$$

$$R_{11} = \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{11}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{11}^3}{\partial x^3} + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{11}^2 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^2 + 2\Gamma_{12}^3 \Gamma_{13}^2 + \Gamma_{13}^1 \Gamma_{11}^3 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^3 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{14}^4 +$$

$$- \Gamma_{11}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{34}^4$$

$$R_{22} = \frac{\partial \Gamma_{12}^1}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{24}^4}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{22}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{22}^3}{\partial x^3} + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{12}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^2 + 2\Gamma_{12}^3 \Gamma_{13}^2 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{22}^3 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^3 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{24}^4 +$$

$$- \Gamma_{22}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{34}^4$$

$$R_{33} = \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{23}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{34}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{33}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{33}^2}{\partial x^2} + \Gamma_{13}^1 \Gamma_{13}^1 + 2\Gamma_{13}^2 \Gamma_{13}^2 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^3 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{23}^2 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^3 + \Gamma_{34}^4 \Gamma_{34}^4 +$$

$$- \Gamma_{33}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{34}^4$$

$$R_{44} = -\frac{\partial \Gamma_{44}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{44}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{44}^3}{\partial x^3} + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{44}^2 + \Gamma_{34}^4 \Gamma_{44}^3 +$$

$$- \Gamma_{44}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{33}^3$$

$$R_{12} = R_{21} = \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{12}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{12}^3}{\partial x^3} + \Gamma_{11}^2 \Gamma_{12}^1 + \Gamma_{11}^3 \Gamma_{12}^3 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{13}^3 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{12}^3 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{12}^4 +$$

$$- \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{12}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{12}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{12}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{12}^3 \Gamma_{34}^4$$

$$R_{13} = R_{31} = \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{13}^2}{\partial x^2} + \Gamma_{11}^3 \Gamma_{13}^1 + \Gamma_{11}^4 \Gamma_{13}^4 + \Gamma_{12}^3 \Gamma_{13}^2 + \Gamma_{12}^4 \Gamma_{13}^4 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{13}^4 +$$

$$- \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{13}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{13}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{13}^4 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{13}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{34}^4$$

$$R_{23} = R_{32} = \frac{\partial \Gamma_{12}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{22}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{24}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{23}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{23}^2}{\partial x^2} + \Gamma_{12}^3 \Gamma_{13}^1 + \Gamma_{12}^4 \Gamma_{13}^4 + \Gamma_{22}^3 \Gamma_{23}^2 + \Gamma_{22}^4 \Gamma_{23}^4 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{23}^4 +$$

$$- \Gamma_{23}^3 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{23}^4 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{23}^4 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{23}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{23}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{34}^4$$

• **Jawna postać symboli Christoffela pierwszego rodzaju dla metryki diagonalnej**

$$\left[\begin{smallmatrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu} + \frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial x^\nu} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha} \right) \quad \text{Ogólna postać symboli Christoffela pierwszego rodzaju}$$

Poniżej podana została jawna postać niezerowych symboli Christoffela pierwszego rodzaju dla metryki diagonalnej, czyli metryki typu:

$$ds^2 = g_{\alpha\alpha} dx^\alpha dx^\alpha, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4).$$

| | | |
|---|--|--|
| $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^1}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 3 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3}$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 3 & 2 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2}$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^3}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 4 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4}$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 1 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 4 & 4 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 4 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 2 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2}$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 2 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 3 & 4 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4}$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^2}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 2 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 2 & 1 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 3 & 4 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 3 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^3}$ |
| $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 3 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3}$ | |
| $\left[\begin{smallmatrix} 2 & 2 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 3 & 1 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1}$ | |
| $\left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 4 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 1 \\ 1 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4}$ | |
| $\left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 2 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2}$ | $\left[\begin{smallmatrix} 1 & 4 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = \left[\begin{smallmatrix} 4 & 1 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1}$ | |
| $\left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 3 \end{smallmatrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^3}$ | | |
| $\left[\begin{smallmatrix} 3 & 3 \\ 4 \end{smallmatrix} \right] = -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4}$ | | |

• **Jawna postać symboli Christoffela drugiego rodzaju dla metryki diagonalnej**

$$\Gamma_{\mu\nu}^{\sigma} = g^{\sigma\alpha} \left[\begin{matrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{matrix} \right] = \sum_{\alpha=1}^4 g^{\sigma\alpha} \left[\begin{matrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{matrix} \right] \quad \text{Ogólna postać symboli Christoffela drugiego rodzaju}$$

Poniżej podana została jawna postać niezerowych symboli Christoffela drugiego rodzaju dla metryki diagonalnej, czyli metryki typu:

$$ds^2 = g_{\alpha\alpha} dx^{\alpha} dx^{\alpha}, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4).$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{11}^1 &= g^{11} \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 1 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{12}^1 &= \Gamma_{21}^1 = g^{11} \left[\begin{matrix} 1 & 2 \\ 1 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{13}^1 &= \Gamma_{31}^1 = g^{11} \left[\begin{matrix} 1 & 3 \\ 1 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{14}^1 &= \Gamma_{41}^1 = g^{11} \left[\begin{matrix} 1 & 4 \\ 1 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \\ \Gamma_{22}^1 &= g^{11} \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 1 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{33}^1 &= g^{11} \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 1 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{44}^1 &= g^{11} \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 1 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{11}^2 &= g^{22} \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 2 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{12}^2 &= \Gamma_{21}^2 = g^{22} \left[\begin{matrix} 1 & 2 \\ 2 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{22}^2 &= g^{22} \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 2 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{23}^2 &= \Gamma_{32}^2 = g^{22} \left[\begin{matrix} 2 & 3 \\ 2 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{24}^2 &= \Gamma_{42}^2 = g^{22} \left[\begin{matrix} 2 & 4 \\ 2 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \\ \Gamma_{33}^2 &= g^{22} \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 2 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{44}^2 &= g^{22} \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 2 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{11}^3 &= g^{33} \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 3 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{13}^3 &= \Gamma_{31}^3 = g^{33} \left[\begin{matrix} 1 & 3 \\ 3 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{22}^3 &= g^{33} \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 3 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{23}^3 &= \Gamma_{32}^3 = g^{33} \left[\begin{matrix} 2 & 3 \\ 3 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{33}^3 &= g^{33} \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 3 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{34}^3 &= \Gamma_{43}^3 = g^{33} \left[\begin{matrix} 3 & 4 \\ 3 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \\ \Gamma_{44}^3 &= g^{33} \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 3 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{11}^4 &= g^{44} \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 4 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \\ \Gamma_{14}^4 &= \Gamma_{41}^4 = g^{44} \left[\begin{matrix} 1 & 4 \\ 4 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{22}^4 &= g^{44} \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 4 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \\ \Gamma_{24}^4 &= \Gamma_{42}^4 = g^{44} \left[\begin{matrix} 2 & 4 \\ 4 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{33}^4 &= g^{44} \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 4 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \\ \Gamma_{34}^4 &= \Gamma_{43}^4 = g^{44} \left[\begin{matrix} 3 & 4 \\ 4 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{44}^4 &= g^{44} \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 4 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} \end{aligned}$$

• **Jawna postać kowariannego tensora krzywizny Ricciego dla metryki diagonalnej**

$$R_{\mu\nu} = \frac{\partial \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \frac{\partial \Gamma_{\mu\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} + \Gamma_{\mu\alpha}^{\beta} \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha} - \Gamma_{\mu\nu}^{\beta} \Gamma_{\beta\alpha}^{\alpha} \quad \text{Ogólna postać składowych tensora Ricciego}$$

Poniżej podana została jawna postać niezerowych składowych tensora Ricciego dla metryki diagonalnej, czyli metryki typu:

$$ds^2 = g_{\alpha\alpha} dx^{\alpha} dx^{\alpha}, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4).$$

$$\begin{aligned} R_{11} = & \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{11}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{11}^3}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{11}^4}{\partial x^4} + \\ & + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{11}^2 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^2 + \Gamma_{13}^1 \Gamma_{11}^3 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^3 + \Gamma_{14}^1 \Gamma_{11}^4 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{14}^4 + \\ & - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{34}^3 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{34}^4 - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{44}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{22} = & \frac{\partial \Gamma_{21}^1}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{24}^4}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{22}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{22}^3}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{22}^4}{\partial x^4} + \\ & + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{12}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{22}^1 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{22}^3 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^3 + \Gamma_{24}^2 \Gamma_{22}^4 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{24}^4 + \\ & - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{34}^3 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{34}^4 - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{44}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{33} = & \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{23}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{34}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{33}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{33}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{33}^4}{\partial x^4} + \\ & + \Gamma_{13}^1 \Gamma_{13}^1 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{33}^1 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{23}^2 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{33}^2 + \Gamma_{34}^3 \Gamma_{33}^4 + \Gamma_{34}^4 \Gamma_{34}^4 + \\ & - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{34}^4 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{34}^4 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{34}^4 - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{44}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{44} = & \frac{\partial \Gamma_{14}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{24}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{34}^3}{\partial x^4} - \frac{\partial \Gamma_{44}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{44}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{44}^3}{\partial x^3} + \\ & + \Gamma_{14}^1 \Gamma_{14}^1 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{24}^2 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{44}^2 + \Gamma_{34}^3 \Gamma_{34}^3 + \Gamma_{34}^4 \Gamma_{44}^3 + \\ & - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{44}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{44}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{44}^4 \Gamma_{34}^3 \end{aligned}$$

• **Jawna postać kowariannego tensora krzywizny Ricciego dla metryki diagonalnej (składowe mieszane)**

$$\begin{aligned} R_{12} = R_{21} &= \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{12}^3}{\partial x^3} + \\ &+ \Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^1 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{23}^3 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{24}^4 + \\ &- \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{12}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{12}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{24}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{13} = R_{31} &= \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^1} + \\ &+ \Gamma_{11}^3 \Gamma_{33}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{23}^2 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{34}^4 + \\ &- \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{13}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{13}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{34}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{14} = R_{41} &= \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^4} - \frac{\partial \Gamma_{14}^1}{\partial x^1} + \\ &+ \Gamma_{11}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{34}^3 + \\ &- \Gamma_{14}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{14}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{14}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{14}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{14}^4 \Gamma_{34}^3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{23} = R_{32} &= \frac{\partial \Gamma_{12}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{22}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{24}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{23}^2}{\partial x^2} + \\ &+ \Gamma_{12}^1 \Gamma_{13}^1 + \Gamma_{22}^3 \Gamma_{33}^2 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{34}^4 + \\ &- \Gamma_{23}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{23}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{34}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{24} = R_{42} &= \frac{\partial \Gamma_{12}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{22}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial x^4} - \frac{\partial \Gamma_{24}^2}{\partial x^2} + \\ &+ \Gamma_{12}^1 \Gamma_{14}^1 + \Gamma_{22}^4 \Gamma_{44}^2 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{34}^3 + \\ &- \Gamma_{24}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{24}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{24}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{24}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{24}^4 \Gamma_{34}^3 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{34} = R_{43} &= \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{23}^2}{\partial x^4} + \frac{\partial \Gamma_{33}^3}{\partial x^4} - \frac{\partial \Gamma_{34}^3}{\partial x^3} + \\ &+ \Gamma_{13}^1 \Gamma_{14}^1 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{33}^4 \Gamma_{44}^3 + \\ &- \Gamma_{34}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{34}^4 \Gamma_{14}^1 - \Gamma_{34}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{34}^4 \Gamma_{24}^2 - \Gamma_{34}^4 \Gamma_{34}^3 \end{aligned}$$

- **Jawna postać symboli Christoffela pierwszego rodzaju dla stacjonarnej metryki diagonalnej**

$$\left[\begin{matrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial g_{\nu\alpha}}{\partial x^\mu} + \frac{\partial g_{\alpha\mu}}{\partial x^\nu} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha} \right) \quad \text{Ogólna postać symboli Christoffela pierwszego rodzaju}$$

Poniżej podana została jawna postać niezerowych symboli Christoffela pierwszego rodzaju dla stacjonarnej metryki diagonalnej, czyli metryki typu:

$$ds^2 = g_{\alpha\alpha} dx^\alpha dx^\alpha, \quad \frac{\partial g_{\alpha\alpha}}{\partial x^4} = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4).$$

$$\begin{aligned} \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 1 \end{matrix} \right] &= \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 2 \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 3 \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 1 \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 2 \end{matrix} \right] &= \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 3 \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 1 \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 2 \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 3 \end{matrix} \right] &= \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 1 \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 2 \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 3 \end{matrix} \right] &= -\frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^3} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \left[\begin{matrix} 1 & 2 \\ 1 \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 2 & 1 \\ 1 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 2 \\ 2 \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 2 & 1 \\ 2 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 3 \\ 1 \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 3 & 1 \\ 1 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 3 \\ 3 \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 3 & 1 \\ 3 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 1 & 4 \\ 4 \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 4 & 1 \\ 4 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 3 \\ 2 \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 3 & 2 \\ 2 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 3 \\ 3 \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 3 & 2 \\ 3 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 2 & 4 \\ 4 \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 4 & 2 \\ 4 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2} \\ \left[\begin{matrix} 3 & 4 \\ 4 \end{matrix} \right] &= \left[\begin{matrix} 4 & 3 \\ 4 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^3} \end{aligned}$$

- **Jawna postać symboli Christoffela drugiego rodzaju dla stacjonarnej metryki diagonalnej**

$$\Gamma_{\mu\nu}^{\sigma} = g^{\sigma\alpha} \left[\begin{matrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{matrix} \right] = \sum_{\alpha=1}^4 g^{\sigma\alpha} \left[\begin{matrix} \mu & \nu \\ \alpha \end{matrix} \right] \quad \text{Ogólna postać symboli Christoffela drugiego rodzaju}$$

Poniżej podana została jawna postać niezerowych symboli Christoffela drugiego rodzaju dla stacjonarnej metryki diagonalnej, czyli metryki typu:

$$ds^2 = g_{\alpha\alpha} dx^{\alpha} dx^{\alpha}, \quad \frac{\partial g_{\alpha\alpha}}{\partial x^4} = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4).$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{11}^1 &= \frac{1}{g_{11}} \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 1 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{12}^1 &= \Gamma_{21}^1 = \frac{1}{g_{11}} \left[\begin{matrix} 1 & 2 \\ 1 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{13}^1 &= \Gamma_{31}^1 = \frac{1}{g_{11}} \left[\begin{matrix} 1 & 3 \\ 1 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{22}^1 &= \frac{1}{g_{11}} \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 1 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{33}^1 &= \frac{1}{g_{11}} \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 1 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{44}^1 &= \frac{1}{g_{11}} \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 1 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{11}^2 &= \frac{1}{g_{22}} \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 2 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{12}^2 &= \Gamma_{21}^2 = \frac{1}{g_{22}} \left[\begin{matrix} 1 & 2 \\ 2 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{22}^2 &= \frac{1}{g_{22}} \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 2 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{23}^2 &= \Gamma_{32}^2 = \frac{1}{g_{22}} \left[\begin{matrix} 2 & 3 \\ 2 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{33}^2 &= \frac{1}{g_{22}} \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 2 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{44}^2 &= \frac{1}{g_{22}} \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 2 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{11}^3 &= \frac{1}{g_{33}} \left[\begin{matrix} 1 & 1 \\ 3 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{13}^3 &= \Gamma_{31}^3 = \frac{1}{g_{33}} \left[\begin{matrix} 1 & 3 \\ 3 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{22}^3 &= \frac{1}{g_{33}} \left[\begin{matrix} 2 & 2 \\ 3 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{23}^3 &= \Gamma_{32}^3 = \frac{1}{g_{33}} \left[\begin{matrix} 2 & 3 \\ 3 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{33}^3 &= \frac{1}{g_{33}} \left[\begin{matrix} 3 & 3 \\ 3 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{44}^3 &= \frac{1}{g_{33}} \left[\begin{matrix} 4 & 4 \\ 3 \end{matrix} \right] = -\frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^3} \\ \Gamma_{14}^4 &= \Gamma_{41}^4 = \frac{1}{g_{44}} \left[\begin{matrix} 1 & 4 \\ 4 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1} \\ \Gamma_{24}^4 &= \Gamma_{42}^4 = \frac{1}{g_{44}} \left[\begin{matrix} 2 & 4 \\ 4 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2} \\ \Gamma_{34}^4 &= \Gamma_{43}^4 = \frac{1}{g_{44}} \left[\begin{matrix} 3 & 4 \\ 4 \end{matrix} \right] = \frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^3} \end{aligned}$$

• **Jawna postać kowariantnego tensora krzywizny Ricciego dla stacjonarnej metryki diagonalnej**

$$R_{\mu\nu} = \frac{\partial \Gamma_{\mu\alpha}^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} - \frac{\partial \Gamma_{\mu\nu}^{\alpha}}{\partial x^{\alpha}} + \Gamma_{\mu\alpha}^{\beta} \Gamma_{\beta\nu}^{\alpha} - \Gamma_{\mu\nu}^{\beta} \Gamma_{\beta\alpha}^{\alpha} \quad \text{Ogólna postać składowych tensora Ricciego}$$

Poniżej podana została jawna postać niezerowych składowych tensora Ricciego dla stacjonarnej metryki diagonalnej, czyli metryki typu:

$$ds^2 = g_{\alpha\alpha} dx^{\alpha} dx^{\alpha}, \quad \frac{\partial g_{\alpha\alpha}}{\partial x^4} = 0, \quad (\alpha = 1, 2, 3, 4).$$

$$\begin{aligned} R_{11} = & \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{11}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{11}^3}{\partial x^3} + \\ & + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{11}^2 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^2 + \Gamma_{13}^1 \Gamma_{11}^3 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^3 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{14}^4 + \\ & - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{11}^3 \Gamma_{34}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{22} = & \frac{\partial \Gamma_{21}^1}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{24}^4}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{22}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{22}^3}{\partial x^3} + \\ & + \Gamma_{12}^1 \Gamma_{12}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{22}^1 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{22}^3 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^3 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{24}^4 + \\ & - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{33}^3 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{22}^3 \Gamma_{34}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{33} = & \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{23}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{34}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{33}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{33}^2}{\partial x^2} + \\ & + \Gamma_{13}^1 \Gamma_{13}^1 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{33}^1 + \Gamma_{23}^2 \Gamma_{23}^2 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{33}^2 + \Gamma_{34}^4 \Gamma_{34}^4 + \\ & - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{33}^3 \Gamma_{34}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{44} = & -\frac{\partial \Gamma_{44}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{44}^2}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{44}^3}{\partial x^3} + \\ & + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{24}^2 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{44}^2 + \Gamma_{34}^3 \Gamma_{34}^3 + \Gamma_{34}^4 \Gamma_{44}^3 + \\ & - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{44}^3 \Gamma_{33}^3 \end{aligned}$$

- **Jawna postać kowariantnego tensora krzywizny Ricciego dla stacjonarnej metryki diagonalnej (składowe mieszane)**

$$\begin{aligned} R_{12} = R_{21} &= \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{12}^3}{\partial x^3} + \\ &+ \Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^1 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{23}^3 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{24}^4 + \\ &- \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{12}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{12}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{24}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{13} = R_{31} &= \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{13}^1}{\partial x^1} + \\ &+ \Gamma_{11}^3 \Gamma_{33}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{23}^2 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{34}^4 + \\ &- \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{13}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{13}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{13}^3 \Gamma_{34}^4 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{23} = R_{32} &= \frac{\partial \Gamma_{12}^1}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{22}^2}{\partial x^3} + \frac{\partial \Gamma_{24}^4}{\partial x^3} - \frac{\partial \Gamma_{23}^2}{\partial x^2} + \\ &+ \Gamma_{12}^1 \Gamma_{13}^1 + \Gamma_{22}^3 \Gamma_{33}^2 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{34}^4 + \\ &- \Gamma_{23}^2 \Gamma_{12}^1 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{13}^1 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^2 - \Gamma_{23}^2 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{23}^3 \Gamma_{34}^4 \end{aligned}$$

- Symbole Christoffela drugiego rodzaju i składowe tensora Ricciego odpowiadające rozwiązaniu osiowo-symetrycznemu Weyla

Współrzędne cylindryczne

$$x^1 = z, \quad x^2 = \rho, \quad x^3 = \varphi, \quad x^4 = ict$$

Składowe tensora metrycznego

$$g_{11} = e^v, \quad g_{22} = e^v, \quad g_{33} = e^{-\mu}(x^2)^2, \quad g_{44} = e^\mu$$

Symbole Christoffela drugiego rodzaju

$$\Gamma_{11}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} g^{11} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^1} = \frac{1}{2} \frac{\partial v}{\partial x^1}, \quad \Gamma_{12}^1 = \Gamma_{21}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} g^{11} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} = \frac{1}{2} \frac{\partial v}{\partial x^2}$$

$$\Gamma_{22}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 2 \end{bmatrix} = -\frac{1}{2} g^{11} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} = -\frac{1}{2} \frac{\partial v}{\partial x^1}, \quad \Gamma_{33}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 1 & 3 \end{bmatrix} = -\frac{1}{2} g^{11} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} = \frac{1}{2} (x^2)^2 e^{-\mu} e^{-v} \frac{\partial \mu}{\partial x^1}$$

$$\Gamma_{44}^1 = g^{11} \begin{bmatrix} 4 & 4 \\ 1 & 4 \end{bmatrix} = -\frac{1}{2} g^{11} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1} = -\frac{1}{2} e^{-\mu} e^{-v} \frac{\partial \mu}{\partial x^1}, \quad \Gamma_{11}^2 = g^{22} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} = -\frac{1}{2} g^{22} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^2} = -\frac{1}{2} \frac{\partial v}{\partial x^2}$$

$$\Gamma_{12}^2 = \Gamma_{21}^2 = g^{22} \begin{bmatrix} 1 & 2 \\ 2 & 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} g^{22} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^1} = \frac{1}{2} \frac{\partial v}{\partial x^1}, \quad \Gamma_{22}^2 = g^{22} \begin{bmatrix} 2 & 2 \\ 2 & 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} g^{22} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^2} = \frac{1}{2} \frac{\partial v}{\partial x^2}$$

$$\Gamma_{33}^2 = g^{22} \begin{bmatrix} 3 & 3 \\ 2 & 3 \end{bmatrix} = -\frac{1}{2} g^{22} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} = -x^2 e^{-\mu} e^{-v} + \frac{1}{2} (x^2)^2 e^{-\mu} e^{-v} \frac{\partial \mu}{\partial x^2}$$

$$\Gamma_{44}^2 = g^{22} \begin{bmatrix} 4 & 4 \\ 2 & 4 \end{bmatrix} = -\frac{1}{2} g^{22} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2} = -\frac{1}{2} e^{-\mu} e^{-v} \frac{\partial \mu}{\partial x^2}, \quad \Gamma_{13}^3 = \Gamma_{31}^3 = g^{33} \begin{bmatrix} 1 & 3 \\ 3 & 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} g^{33} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^1} = -\frac{1}{2} \frac{\partial \mu}{\partial x^1}$$

$$\Gamma_{23}^3 = \Gamma_{32}^3 = g^{33} \begin{bmatrix} 2 & 3 \\ 3 & 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} g^{33} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} = \frac{1}{x^2} - \frac{1}{2} \frac{\partial \mu}{\partial x^2}, \quad \Gamma_{14}^4 = \Gamma_{41}^4 = g^{44} \begin{bmatrix} 1 & 4 \\ 4 & 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} g^{44} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^1} = \frac{1}{2} \frac{\partial \mu}{\partial x^1}$$

$$\Gamma_{24}^4 = \Gamma_{42}^4 = g^{44} \begin{bmatrix} 2 & 4 \\ 4 & 2 \end{bmatrix} = \frac{1}{2} g^{44} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^2} = \frac{1}{2} \frac{\partial \mu}{\partial x^2}$$

Składowe tensora Ricciego

$$R_{11} = \frac{\partial \Gamma_{12}^2}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{13}^3}{\partial x^1} + \frac{\partial \Gamma_{14}^4}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{11}^1}{\partial x^2} +$$

$$+ \Gamma_{12}^1 \Gamma_{11}^2 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{12}^2 + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{13}^3 + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{11}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{11}^2 \Gamma_{24}^4$$

$$R_{22} = \frac{\partial \Gamma_{21}^1}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{23}^3}{\partial x^2} + \frac{\partial \Gamma_{24}^4}{\partial x^2} - \frac{\partial \Gamma_{22}^2}{\partial x^1} +$$

$$+ \Gamma_{12}^1 \Gamma_{12}^1 + \Gamma_{12}^2 \Gamma_{22}^2 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{23}^3 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{24}^4 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{23}^3 - \Gamma_{22}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{22}^2 \Gamma_{24}^4$$

$$R_{33} = -\frac{\partial \Gamma_{33}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{33}^2}{\partial x^2} + \Gamma_{13}^3 \Gamma_{33}^1 + \Gamma_{23}^3 \Gamma_{33}^2 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{33}^1 \Gamma_{14}^4 - \Gamma_{33}^2 \Gamma_{24}^4$$

$$R_{44} = -\frac{\partial \Gamma_{44}^1}{\partial x^1} - \frac{\partial \Gamma_{44}^2}{\partial x^2} + \Gamma_{14}^4 \Gamma_{44}^1 + \Gamma_{24}^4 \Gamma_{44}^2 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{11}^1 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{12}^2 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{22}^2 - \Gamma_{44}^1 \Gamma_{13}^3 - \Gamma_{44}^2 \Gamma_{23}^3$$

- **Jawna postać niezerowych składowych niezależnych mieszanego tensora krzywizny odpowiadających modelowi Wszechświata Friedmana dla przypadku $k = 1$**

$$ds^2 = L^2 \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 \right] + (dx^4)^2$$

$$x^1 = x, \quad x^2 = y, \quad x^3 = z, \quad x^4 = ict$$

$$g_{11} = g_{22} = g_{33} = L^2, \quad g_{44} = 1$$

$$R_{212}^1 = \Gamma_{41}^1 \Gamma_{22}^4 = -\frac{1}{4g_{11}g_{44}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} = \frac{1}{c^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{313}^1 = \Gamma_{41}^1 \Gamma_{33}^4 = -\frac{1}{4g_{11}g_{44}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} = \frac{1}{c^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{414}^1 = -\frac{\partial \Gamma_{41}^1}{\partial x^4} - \Gamma_{14}^1 \Gamma_{41}^1 = -\frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial^2 g_{11}}{\partial x^4 \partial x^4} + \left(\frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \right)^2 = \frac{1}{Rc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2}$$

$$R_{121}^2 = \Gamma_{42}^2 \Gamma_{11}^4 = -\frac{1}{4g_{22}g_{44}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} = \frac{1}{c^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{323}^2 = \Gamma_{42}^2 \Gamma_{33}^4 = -\frac{1}{4g_{22}g_{44}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} = \frac{1}{c^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{424}^2 = -\frac{\partial \Gamma_{42}^2}{\partial x^4} - \Gamma_{24}^2 \Gamma_{42}^2 = -\frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial^2 g_{22}}{\partial x^4 \partial x^4} + \left(\frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \right)^2 = \frac{1}{Lc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2}$$

$$R_{131}^3 = \Gamma_{43}^3 \Gamma_{11}^4 = -\frac{1}{4g_{33}g_{44}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} = \frac{1}{c^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{232}^3 = \Gamma_{43}^3 \Gamma_{22}^4 = -\frac{1}{4g_{33}g_{44}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} = \frac{1}{c^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{434}^3 = -\frac{\partial \Gamma_{43}^3}{\partial x^4} - \Gamma_{34}^3 \Gamma_{43}^3 = -\frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial^2 g_{33}}{\partial x^4 \partial x^4} + \left(\frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \right)^2 = \frac{1}{Lc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2}$$

$$\begin{aligned} R_{141}^4 &= \frac{\partial \Gamma_{11}^4}{\partial x^4} - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{14}^1 = \\ &= -\frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial^2 g_{11}}{\partial x^4 \partial x^4} + \frac{1}{2g_{44}g_{44}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} + \frac{1}{4g_{44}g_{11}} \left(\frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \right)^2 = \frac{L}{c^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{242}^4 &= \frac{\partial \Gamma_{22}^4}{\partial x^4} - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{24}^2 = \\ &= -\frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial^2 g_{22}}{\partial x^4 \partial x^4} + \frac{1}{2g_{44}g_{44}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} + \frac{1}{4g_{44}g_{22}} \left(\frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \right)^2 = \frac{L}{c^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{343}^4 &= \\ &= \frac{\partial \Gamma_{33}^4}{\partial x^4} - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{34}^3 = -\frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial^2 g_{33}}{\partial x^4 \partial x^4} + \frac{1}{2g_{44}g_{44}} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} + \frac{1}{4g_{44}g_{33}} \left(\frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \right)^2 = \frac{L}{c^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} \end{aligned}$$

$$ds^2 = L^2 \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 \right] + (dx^4)^2$$

$$x^1 = x, \quad x^2 = y, \quad x^3 = z, \quad x^4 = ict$$

$$g_{11} = g_{22} = g_{33} = L^2, \quad g_{44} = 1$$

$$R_{212}^1 = R_{313}^1 = R_{121}^2 = R_{323}^2 = R_{131}^3 = R_{232}^3 = \frac{1}{c^2} \left(\frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{414}^1 = R_{424}^2 = R_{434}^3 = \frac{1}{Lc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2}$$

$$R_{141}^4 = R_{242}^4 = R_{343}^4 = \frac{L}{c^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2}$$

- **Jawna postać niezerowych składowych niezależnych mieszanego tensora krzywizny odpowiadających prostemu modelowi rozszerzającej się czasoprzestrzeni**

$$ds^2 = L^2 \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 + (dx^4)^2 \right]$$

$$x^1 = x, \quad x^2 = y, \quad x^3 = z, \quad x^4 = ict$$

$$g_{11} = g_{22} = g_{33} = g_{44} = L^2$$

$$R_{212}^1 = \Gamma_{41}^1 \Gamma_{22}^4 = -\frac{1}{4g_{11}g_{44}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} = \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{313}^1 = \Gamma_{41}^1 \Gamma_{33}^4 = -\frac{1}{4g_{11}g_{44}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} = \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{414}^1 = -\frac{\partial \Gamma_{41}^1}{\partial x^4} - \Gamma_{14}^1 \Gamma_{41}^1 + \Gamma_{14}^1 \Gamma_{44}^4 =$$

$$= -\frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial^2 g_{11}}{\partial x^4 \partial x^4} + \left(\frac{1}{2g_{11}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \right)^2 + \frac{1}{4g_{11}g_{44}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} = \frac{1}{Lc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{121}^2 = \Gamma_{42}^2 \Gamma_{11}^4 = -\frac{1}{4g_{22}g_{44}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} = \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{323}^2 = \Gamma_{42}^2 \Gamma_{33}^4 = -\frac{1}{4g_{22}g_{44}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} = \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{424}^2 = -\frac{\partial \Gamma_{42}^2}{\partial x^4} - \Gamma_{24}^2 \Gamma_{42}^2 + \Gamma_{42}^2 \Gamma_{44}^4 =$$

$$= -\frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial^2 g_{22}}{\partial x^4 \partial x^4} + \left(\frac{1}{2g_{22}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \right)^2 + \frac{1}{4g_{22}g_{44}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} = \frac{1}{Lc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{131}^3 = \Gamma_{43}^3 \Gamma_{11}^4 = -\frac{1}{4g_{33}g_{44}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} = \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{232}^3 = \Gamma_{43}^3 \Gamma_{22}^4 = -\frac{1}{4g_{33}g_{44}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} = \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$\begin{aligned} R_{434}^3 &= -\frac{\partial \Gamma_{43}^3}{\partial x^4} - \Gamma_{34}^3 \Gamma_{43}^3 + \Gamma_{43}^3 \Gamma_{44}^4 = \\ &= -\frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial^2 g_{33}}{\partial x^4 \partial x^4} + \left(\frac{1}{2g_{33}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \right)^2 + \frac{1}{4g_{33}g_{44}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} = \frac{1}{Lc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{141}^4 &= \frac{\partial \Gamma_{11}^4}{\partial x^4} - \Gamma_{11}^4 \Gamma_{14}^1 + \Gamma_{11}^4 \Gamma_{44}^4 = \\ &= -\frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial^2 g_{11}}{\partial x^4 \partial x^4} + \frac{1}{4g_{44}g_{11}} \left(\frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \right)^2 + \frac{1}{4g_{44}g_{44}} \frac{\partial g_{11}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} = \frac{1}{Lc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{242}^4 &= \frac{\partial \Gamma_{22}^4}{\partial x^4} - \Gamma_{22}^4 \Gamma_{24}^2 + \Gamma_{22}^4 \Gamma_{44}^4 = \\ &= -\frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial^2 g_{22}}{\partial x^4 \partial x^4} + \frac{1}{4g_{44}g_{22}} \left(\frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \right)^2 + \frac{1}{4g_{44}g_{44}} \frac{\partial g_{22}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} = \frac{1}{Lc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} R_{343}^4 &= \frac{\partial \Gamma_{33}^4}{\partial x^4} - \Gamma_{33}^4 \Gamma_{34}^3 + \Gamma_{33}^4 \Gamma_{44}^4 = \\ &= -\frac{1}{2g_{44}} \frac{\partial^2 g_{33}}{\partial x^4 \partial x^4} + \frac{1}{4g_{44}g_{33}} \left(\frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \right)^2 + \frac{1}{4g_{44}g_{44}} \frac{\partial g_{33}}{\partial x^4} \frac{\partial g_{44}}{\partial x^4} = \frac{1}{Lc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2 \end{aligned}$$

$$ds^2 = L^2 \left[(dx^1)^2 + (dx^2)^2 + (dx^3)^2 + (dx^4)^2 \right]$$

$$x^1 = x, \quad x^2 = y, \quad x^3 = z, \quad x^4 = ict$$

$$g_{11} = g_{22} = g_{33} = g_{44} = L^2$$

$$R_{212}^1 = R_{313}^1 = R_{121}^2 = R_{323}^2 = R_{131}^3 = R_{232}^3 = \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

$$R_{414}^1 = R_{424}^2 = R_{434}^3 = R_{141}^4 = R_{242}^4 = R_{343}^4 = \frac{1}{Lc^2} \frac{\partial^2 L}{\partial t^2} - \left(\frac{1}{Lc} \frac{\partial L}{\partial t} \right)^2$$

BIBLIOGRAFIA

W bibliografii podałem książki wydane w języku polskim, które inspirowały mnie lub urzekły elegancją, rzetelnością i jednocześnie prostotą prezentowanych w nich wywodów.

1. B. Baranowski: *Nierównowagowa termodynamika w chemii fizycznej*. PWN, W-wa 1974.
2. H. Bondi: *Kosmologia*. PWN, Warszawa 1965.
3. I. N. Bronsztejn, K. A. Siemiendiajew: *Matematyka (Poradnik encyklopedyczny)*. PWN, W-wa 1998.
4. J. Bukowski: *Mechanika płynów*. PWN, W-wa 1968.
5. A. Chelkowski: *Fizyka dielektryków*. PWN, W-wa 1993.
6. M. P. Douchanow: *Rozchodzenie się fal radiowych*. PWN, W-wa 1965.
7. A. Einstein: *Istota teorii względności*. PWN, W-wa 1962.
8. A. Einstein, L. Infeld: *Ewolucja fizyki (Rozwój poglądów od najdawniejszych pojęć do teorii względności i kwantów)*. PWN, W-wa 1962.
9. *Encyklopedia fizyki (Tom 1)*. PWN, W-wa 1972.
10. *Encyklopedia fizyki (Tom 2)*. PWN, W-wa 1973.
11. *Encyklopedia fizyki (Tom 3)*. PWN, W-wa 1974.
12. R. P. Feynman, R. B. Leighton, M. Sands: *Feynmana wykłady z fizyki (Tom II – Część 2)*. PWN, W-wa 1970.
13. G. M. Fichtenholz: *Rachunek różniczkowy i całkowy (Tom III)*. PWN, W-wa 1966.
14. S. Frisz, A. Timoriewa: *Kurs fizyki (Tom II – zjawiska elektryczne i elektromagnetyczne)*. PWN, W-wa 1965.
15. I. M. Gelfand: *Wykłady z algebry liniowej*. PWN, W-wa 1971.
16. J. Ginter: *Fizyka fal*. PWN, W-wa 1993.
17. A. Goetz: *Geometria różniczkowa*. PWN, W-wa 1965.
18. D. J. Griffiths: *Podstawy elektrodynamiki*. Wydawnictwo Naukowe PWN, Warszawa 2001.
19. D. Halliday, R. Resnick: *Fizyka (Tom II)*. PWN, W-wa 1967.
20. S. W. Hawking: *Krótką historia czasu*. ZYSK i S-KA, Poznań 1996.
21. S. W. Hawking: *Czarne dziury i wszechświaty niemowłące oraz inne eseje*. ZYSK i S-KA, Poznań 1997.
22. S. W. Hawking, R. Penrose: *Natura czasu i przestrzeni*. ZYSK i S-KA, Poznań 1996.
23. J. D. Jackson: *Elektrodynamika klasyczna*. PWN, W-wa 1982.
24. A. Januszajtis: *Fizyka (Tom I – cząstki)*. PWN, W-wa 1977.
25. A. Januszajtis: *Fizyka (Tom II – pola)*. PWN, W-wa 1982.
26. A. Januszajtis: *Fizyka (Tom III – fale)*. PWN, W-wa 1991.
27. B. M. Jaworski, A. A. Dietlaf: *Fizyka (Poradnik encyklopedyczny)*. PWN, W-wa 1997.
28. M. Kaku: *Hiperprzestrzeń (Wszechświaty równoległe, pętle czasowe i dziesiąty wymiar)*. Prószyński i S-ka, W-wa 1997.
29. E. Karaśkiewicz: *Zarys teorii wektorów i tensorów*. PWN, W-wa 1964.
30. R. Katz: *Wstęp do szczególnej teorii względności*. PWN, W-wa 1967.
31. C. Kittel, W. D. Knight, M. A. Ruderman: *Mechanika*. PWN, W-wa 1969.
32. A. S. Kompaniejec: *Fizyka teoretyczna*. PWN, W-wa 1961.
33. L. Landau, E. Lifszic: *Elektrodynamika ośrodków ciągłych*. PWN, W-wa 1960.
34. L. Landau, E. Lifszic: *Mechanika*. PWN, W-wa 1965.
35. L. Landau, E. Lifszic: *Mechanika ośrodków ciągłych*. PWN, W-wa 1958.

36. L. Landau, E. Lifszic: *Teoria pola*. PWN, W-wa 1958.
37. M. von Laue: *Historia fizyki*. PWN, W-wa 1960.
38. F. Leja: *Geometria analityczna*. PWN, W-wa 1965.
39. S. Loria: *Względność i grawitacja (Teoria A. Einsteina)*. Altenberg, Lwów 1921.
40. G. J. Lubarski: *Teoria grup i jej zastosowania w fizyce*. PWN, W-wa 1961.
41. H. Margenau, G. M. Murphy: *Matematyka w fizyce i chemii*. PWN, W-wa 1962.
42. A. N. Matwiejew: *Teoria pola elektromagnetycznego*. PWN, 1967.
43. A. P. Miszyna, I. W. Proskuriakow: *Algebra wyższa (Algebra liniowa, wielomiany, algebra ogólna)*. PWN, W-wa 1966.
44. J. Mozrzyk: *Zastosowania teorii grup w fizyce współczesnej (Część I)*. PWN, Warszawa – Wrocław 1967.
45. A. H. Piekara: *Mechanika ogólna*. PWN, W-wa 1961.
46. A. H. Piekara: *Elektryczność i magnetyzm*. PWN, W-wa 1970.
47. E. M. Purcell: *Elektryczność i magnetyzm*. PWN, W-wa 1974.
48. P. K. Raszewski: *Geometria Riemanna i analiza tensorowa*. PWN, W-wa 1958.
49. P. K. Raszewski: *Wstęp do rachunku tensorowego*. PWN, W-wa 1964.
50. W. Rubinowicz, W. Królikowski: *Mechanika teoretyczna*. PWN, W-wa 1967.
51. B. F. Schutz: *Wstęp do ogólnej teorii względności*. PWN, W-wa 1995.
52. *Słownik fizyczny*. Wiedza Powszechna, W-wa 1984.
53. W. I. Smirnow: *Matematyka wyższa (Tom III, część pierwsza)*. PWN, W-wa 1964.
54. M. Stark: *Geometria analityczna*. PWN, W-wa 1958.
55. M. Sufczyński: *Elektrodynamika*. PWN, W-wa 1969.
56. J. L. Synge, A. Schild: *Rachunek tensorowy*. PWN, W-wa 1964.
57. S. Szczęśniowski: *Fizyka doświadczalna (Część I – mechanika i akustyka)*. PWN, W-wa 1972.
58. S. Szczęśniowski: *Fizyka doświadczalna (Część III – elektryczność i magnetyzm)*. PWN, W-wa 1972.
59. I. E. Tamm: *Podstawy teorii elektryczności*. WNT, W-wa 1967.
60. E. F. Taylor, J. A. Wheeler: *Fizyka czasoprzestrzeni*. PWN, W-wa 1972.
61. T. Trajdos: *Matematyka (Część III)*. WNT, W-wa 1993.
62. W. Pogorzelski: *Analiza matematyczna (Tom III)*. PWN, W-wa 1954.
63. W. A. Ugarow: *Szczególne teoria względności*. PWN, W-wa 1985.
64. J. Werle: *Termodynamika fenomenologiczna*. PWN, W-wa 1957.
65. E. T. Whittaker: *Dynamika analityczna*. PWN, W-wa 1959.

DODATEK

W nawiasach kwadratowych podano numery stron.

- **Oryginalne wyniki**

W przedstawionym tutaj podręczniku Czytelnik zajmujący się zawodowo ogólną teorią względności zapewne z łatwością znajdzie nie opublikowane wcześniej wyniki mojego autorstwa. Są nimi:

1. Interpretacja czwartej (czasowej) składowej tensora pędu-energii cieczy nielepkiej [59, 76].
2. Zmodyfikowane równania Maxwella w postaci trójwymiarowej [67].
3. Czterowymiarowe równania ruchu cząstki próbnej [48-50, 77].
4. Równania ruchu swobodnej cząstki próbnej w polu grawitacyjnym wirującej planety [98-104].
5. Pierwsza prędkość kosmiczna dla orbity kołowej w przypadku wirującej planety [33, 103].
6. Prosty model rozszerzającej się czasoprzestrzeni [135-140].

Ad. 1. Kwadrat czwartej (czasowej) składowej gęstości objętościowej pędu opatrzony znakiem minus i podzielony przez podwojoną gęstość jest równy gęstości objętościowej energii całkowitej. Przy czym, tak jak wykazaliśmy we wcześniej opublikowanym tomie poświęconym Szczególnej Teorii Względności¹⁾, energia spoczynkowa, kinetyczna i całkowita cząstki powinny być inaczej zdefiniowane^{2, 3)}.

Ad. 2. Ze zmodyfikowanych równań Maxwella wynika, że fale grawitacyjne mają wpływ na zjawiska elektromagnetyczne. Możliwa jest zatem bardzo prosta metoda detekcji pól grawitacyjnych o zmieniającej się wartości wyznacznika tensora metrycznego.

Ad. 3. Podano interpretację fizyczną równań ruchu cząstki próbnej.

Ad. 4. Zaproponowano nową metodę analizy ruchu swobodnej cząstki próbnej w polu grawitacyjnym wirującej planety.

Ad. 5. Uzyskany wynik jest zgodny z analogicznym rozwiązaniem w ramach teorii grawitacji Newtona⁴⁾.

Ad. 6. Analizowany model wszechświata umożliwia nową interpretację prawa Hubble'a.

- **Propozycje nowych nazw**

Proponuję, aby mieszany tensor krzywizny czwartego rzędu nazywać tensorem krzywizny Grossmanna. Pojęcie tensora mieszanego jako pierwszy wprowadził Marcell Grossmann⁵⁾ (1878-1936) przy okazji rozważań dotyczących krzywizny czasoprzestrzeni.

Proponuję również, aby tensor energii-pędu (pędu-energii) nazywać tensorem gęstości energii, ponieważ składowe tego tensora mają wymiar gęstości objętościowej energii.

¹⁾ Zbigniew Osiak: *Szczególna teoria względności*. Self Publishig (2012), ISBN: 978-83-272-3464-3

²⁾ Zbigniew Osiak: *Energy in special relativity*. Self Publishig (2011), ISBN: 978-83-272-3448-3

³⁾ Zbigniew Osiak: *Energia w szczególnej teorii względności*. Self Publishig (2012), ISBN: 978-83-272-3465-0

⁴⁾ Zbigniew Osiak: *Pierwsza prędkość kosmiczna a siła Coriolisa*. Delta 4, 371 (2005) 10-11.

⁵⁾ A. Einstein, M. Grossmann: *Entwurf einer verallgemeinerten Relativitätstheorie und einer Theorie der Gravitation*. Zeitschrift für Mathematik und Physik 62, 3 (1913) 225-261.
Zarys uogólnionej teorii względności i teorii grawitacji.



Zbigniew Osiak

Należę do pokolenia fizyków, dla których idolami byli Albert Einstein, Lew Dawidowicz Landau i Richard P. Feynman. Einstein zniewolił mnie potęgą swej intuicji. Landaua podziwiam za rzetelność, precyzję i prostotę wywodów oraz instynktowne wyczuwanie istoty zagadnienia.

Feynman urzekł mnie lekkością narracji i subtelnym poczuciem humoru.