

Памятка о геодезическом лагранжиане и символах Кристоффеля

По определению геодезическая $\mathbf{x}(\lambda)$ получается из вариационного принципа

$$\delta \int_a^b \mathcal{L}[\mathbf{x}(\lambda)] d\lambda = 0, \quad \text{где} \quad \mathcal{L}[\mathbf{x}(\lambda)] \equiv \sqrt{g_{ik} \frac{dx^i}{d\lambda} \frac{dx^k}{d\lambda}}. \quad (1)$$

Пусть s – собственная длина геодезической (а не произвольный параметр λ). Было доказано: для гладкой монотонной функции $f(\mathcal{L})$ вариационные принципы

$$\delta \int_a^b f(\mathcal{L}) ds = 0 \quad \text{и} \quad \delta \int_a^b \mathcal{L} ds = 0 \quad (2)$$

приводят к одинаковым экстремалиям. Обозначим

$$\dot{x}^i \equiv \frac{dx^i}{ds}$$

(так же обратным штрихом обозначаем производные по λ или τ). Удобно взять $f(\mathcal{L}) = \mathcal{L}^2$:

$$L_s \equiv \mathcal{L}^2 = g_{ik} \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^k}{ds} \equiv g_{ik} \dot{x}^i \dot{x}^k, \quad \text{откуда уравнения Эйлера-Лагранжа} \quad \frac{d}{ds} \left(\frac{\partial L_s}{\partial \dot{x}^n} \right) - \frac{\partial L_s}{\partial x^n} = 0. \quad (3)$$

Последнее равенство и даёт уравнение геодезической

$$\frac{d^2 x^n}{ds^2} + \Gamma_{ik}^n \frac{dx^i}{ds} \frac{dx^k}{ds} = 0, \quad \text{оно же} \quad \ddot{x}^n + \Gamma_{ik}^n \dot{x}^i \dot{x}^k = 0. \quad (4)$$

Тут Γ_{ik}^n – коэффициенты связности = символы Кристоффеля. Их выражения через g_{ik} получаются сразу же из (3), но явный вид нам почти не нужен! Через 4-скорость, $u^i \equiv dx^i/ds$, (4) даёт:

$$du^i + \Gamma_{nm}^i u^n dx^m = 0.$$

Это заменяет условие $du^i = 0$ инерциального движения в плоском пространстве-времени, а в искривленном мире это просто $Du^i = 0$, если принять следующее определение ковариантного дифференциала D для любого 4-вектора A^i :

$$DA^i \equiv dA^i + \Gamma_{nm}^i A^n dx^m \quad \text{и} \quad DA_i \equiv dA_i - \Gamma_{im}^n A_n dx^m. \quad (5)$$

По метрике g_{ik} можно механически вычислить коэффициенты связности Γ_{mn}^i и тензор кривизны Римана (Riemann tensor), выражение для которого сразу получается из изменения вектора ΔA_k

$$\Delta A_k = \frac{1}{2} R_{klm}^i A_i \Delta f^{lm}, \quad (6)$$

при параллельном переносе A_i по маленьким контурам $\Delta f^{lm} \sim dx^l dx^m$, нужно только учесть, что из $DA_i = 0$ в (5) имеем $\delta A_k = \Gamma_{im}^n A_n dx^m$ и разложить всё по Тейлору в первом порядке $\sim dx$ как при выводе теоремы Грина (но ни Грина, ни Стокса не использовать!):

$$R_{klm}^i = \frac{\partial \Gamma_{km}^i}{\partial x^l} - \frac{\partial \Gamma_{kl}^i}{\partial x^m} + \Gamma_{nl}^i \Gamma_{km}^n - \Gamma_{nm}^i \Gamma_{kl}^n.$$

Тензор Риччи (Ricci) есть

$$R_{ik} \equiv R_{imk}^m = \frac{\partial \Gamma_{ik}^m}{\partial x^m} - \frac{\partial \Gamma_{im}^m}{\partial x^k} + \Gamma_{nm}^m \Gamma_{ik}^n - \Gamma_{nk}^m \Gamma_{im}^n. \quad (7)$$

Для действия Гильберта нам будет нужен только скаляр Риччи, т.е. свёртка

$$R \equiv R^i_i = g^{ik} R_{ik}.$$

Для вывода решения Шварцшильда метрику берём в виде

$$ds^2 = e^{\nu(t,r)} dt^2 - e^{\lambda(t,r)} dr^2 - r^2 d\theta^2 - r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2, \quad (8)$$

(здесь единицы $c = 1$), тогда геодезический лагранжиан:

$$L_s = e^{\nu(t,r)} (\dot{t})^2 - e^{\lambda(t,r)} (\dot{r})^2 - r^2 (\dot{\theta})^2 - r^2 \sin^2 \theta (\dot{\varphi})^2.$$

Можно показать, что Ansatz (8) исчерпывает статические сферически симметричные решения в пустоте (т.е. без вращения источника гравитации, так как $g_{0\alpha} = 0$).

Уравнения Эйлера-Лагранжа (ELE) для этого L_s по t :

$$\frac{d}{d\tau} \left(\frac{\partial L_s}{\partial \dot{t}} \right) - \frac{\partial L_s}{\partial t} = 0$$

т.е., обозначая точкой сверху $\dot{\nu} \equiv \partial_{,0}\nu \equiv \partial_{,t}\nu$, имеем:

$$\frac{d}{d\tau} (2e^\nu \dot{t}) - e^\nu \dot{\nu} (\dot{t})^2 + e^\lambda \dot{\lambda} (\dot{r})^2 = 0 .$$

Учтём, что $\dot{\nu} = \dot{\nu} t + \nu' \dot{r}$, обозначая прямым штрихом $\nu' \equiv \partial_{,1}\nu \equiv \partial_{,r}\nu$, получаем:

$$2e^{\nu''} t + 2e^\nu \dot{\nu} (\dot{t})^2 + 2e^\nu \nu' \dot{t} \dot{r} - e^\nu \dot{\nu} (\dot{t})^2 + e^\lambda \dot{\lambda} (\dot{r})^2 = 0 .$$

Отсюда:

$$\dot{\nu} t + \frac{1}{2} \dot{\nu} (\dot{t})^2 + \nu' \dot{t} \dot{r} + \frac{1}{2} e^{\lambda-\nu} \dot{\lambda} (\dot{r})^2 = 0 ,$$

а из (4)

$$\dot{x}^0 + \Gamma_{ik}^0 \dot{x}^i \dot{x}^k = 0$$

Из этих выражений можно просто считать ненулевыми Γ_{ik}^n , пользуясь уравнением геодезической (4). Например, Γ_{00}^0 есть коэффициент при \dot{t}^2 , а Γ_{11}^0 есть коэффициент при \dot{r}^2 , и т.п., т.е.

$$\Gamma_{00}^0 = \frac{1}{2} \dot{\nu} \equiv \frac{1}{2} \nu_{,0},$$

$$\Gamma_{01}^0 = \frac{1}{2} \nu' \equiv \frac{1}{2} \nu_{,1} = \Gamma_{10}^0,$$

$$\Gamma_{11}^0 = \frac{1}{2} e^{\lambda-\nu} \dot{\lambda} .$$

Остальные кривоффели этой серии нулевые.

Уравнения Эйлера-Лагранжа (ELE) по r :

$$\frac{d}{d\lambda} \left(\frac{\partial L_s}{\partial \dot{r}} \right) - \frac{\partial L_s}{\partial r} = 0 .$$

дадут кривоффели с верхним индексом 1:

$$-\frac{d}{d\tau} (2e^\lambda \dot{r}) - e^\nu \nu' (\dot{t})^2 + e^\lambda \lambda' (\dot{r})^2 + 2r(\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\varphi}^2) = 0 .$$

Учтём, что $\dot{\lambda} = \dot{\lambda} t + \lambda' \dot{r}$:

$$-2e^{\lambda''} r - e^\lambda \lambda' (\dot{r})^2 - 2e^\lambda \dot{\lambda} \dot{t} \dot{r} - e^\nu \nu' (\dot{t})^2 + 2r(\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\varphi}^2) = 0 .$$

Отсюда:

$$\dot{\lambda} r + \frac{1}{2} \lambda' (\dot{r})^2 + \dot{\lambda} \dot{t} \dot{r} + \frac{1}{2} e^{\nu-\lambda} \nu' (\dot{t})^2 - r e^{-\lambda} (\dot{\theta}^2 + \sin^2 \theta \dot{\varphi}^2) = 0 .$$

Значит:

$$\Gamma_{01}^1 = \frac{1}{2} \dot{\lambda},$$

$$\Gamma_{11}^1 = \frac{1}{2} \lambda',$$

$$\Gamma_{22}^1 = -r e^{-\lambda},$$

$$\Gamma_{33}^1 = -r \sin^2 \theta e^{-\lambda},$$

$$\Gamma_{00}^1 = \frac{1}{2} e^{\nu-\lambda} \nu' .$$

В том же духе можно получить и остальные ненулевые кривоффели, взяв ELE для θ и φ :

$$\Gamma_{12}^2 = \frac{1}{r}, \quad \Gamma_{33}^2 = -\sin \theta \cos \theta, \quad \Gamma_{13}^3 = \frac{1}{r}, \quad \Gamma_{23}^3 = \text{ctg } \theta.$$