

Métrie de Schwarzschild

Solution des équation de Einstein à symétrie sphérique. Solution découverte par Schwarzschild un peu avant sa mort.

$$d\tau = A(r)dt^2 B(r)dr^2 - r^2 (\sin^2 \theta d\varphi^2 + d\theta^2) = \left(1 - \frac{r_s}{r} dt^2\right) dt^2 - \frac{1}{\left(1 - \frac{r_s}{r}\right)} dr^2 - r^2 (\sin^2 \theta d\varphi^2 + d\theta^2)$$

Cette métrique présente une singularité à $r = r_s$. Cependant c'est une artéfact du système de coordonnées et non une singularité *physique*. On peut s'en rendre compte en étudiant des valeurs qui ne dépendent pas des coordonnées comme le tenseur de Riemann. En faisant cela, on se rend compte qu'il y a une *vraie* singularité en $r = 0$

$$R^{ijkl} R_{ijkl} = 12 \frac{r_s^2}{r^6} \quad \text{singularité géométrique !}$$

On note la partie spatiale des coordonnées $\vec{r} = (x^1, x^2, x^3)$

On peut alors noter la métrique de manière générale (avec des fonctions arbitraires de toutes les quantités qui sont invariantes par rotation)

$$d\tau^2 = A(r, t)dt^2 - B(r, t)d(\mathbf{r} \cdot d\mathbf{r}) - C(r, t)(\mathbf{r} \cdot d\mathbf{r})^2 - D(r, t)d\mathbf{r}^2$$

On peut faire le changement de variable :

$$\begin{cases} x^1 = r \sin \theta \cos \varphi \\ x^2 = r \sin \theta \sin \varphi \\ x^3 = r \cos \theta \end{cases}$$

Notre métrique est alors

$$d\tau^2 = A dt^2 - V dr^2 - D (\sin^2 \theta d\varphi^2 + d\theta^2)$$

On peut alors toujours faire un changement de coordonnées ou $\sqrt{D} = r$. On trouve alors

$$d\tau^2 = A dt^2 + B dt dr - C dr^2 - r^2 (\sin^2 \theta d\varphi^2 + d\theta^2)$$

Si on impose également une symétrie d'inversion du temps (qui exclut les rotations), B doit être nul car ce terme n'a pas cette symétrie. Ce n'est pas nécessaire de requérir cette symétrie. Plutôt, on peut poser

$$d\bar{t}^2 = \left[A dt - \frac{1}{2} B dr \right]^2$$

Cela permet de se débarrasser de ce B

On a donc

$$d\tau^2 = A(r,t)dt^2 - B(r,t)dr^2 - r^2 (\sin^2 d\varphi^2 + d\theta^2)$$

$$g_{ij} = \begin{bmatrix} A(r) & & & \\ & -B(r) & & \\ & & -r^2 & \\ & & & -r^2 \sin^2 \theta \end{bmatrix}$$

$$R_{ij}=0$$

$$\begin{cases} R_{00} = \frac{A''}{2B} - \frac{A'}{4B} \left(\frac{A'}{A} + \frac{B'}{B} \right) + \frac{A'}{rB} \\ R_{11} = -\frac{A''}{2A} + \frac{A'}{4A} \left(\frac{A'}{A} + \frac{B'}{B} \right) + \frac{B'}{rB} \\ R_{22} = 1 - \frac{1}{B} - \frac{r}{2B} \left(\frac{A'}{A} - \frac{B'}{B} \right) \\ R_{33} = R_{32} \sin \theta \end{cases}$$

$$R_{00} + \frac{A}{B}R_{11} = 0$$

$$\frac{A'}{rB} + \frac{B'A}{rB^2} = 0$$

$$\frac{1}{r} \left(A'B + B'A \right) = 0$$

$$\implies (AB)' = 0 \implies AB = \text{CST} = \alpha$$

$$\dots$$

$$\boxed{d\tau^2 = \left(1 - \frac{2M}{r}\right) dt^2 - \frac{1}{1 - \frac{2M}{r}} dr^2 - r^2 d\Omega^2}$$

Loi de conservation

$$\boxed{\dot{u}_i = \frac{1}{2} \partial_i g_{mk} u^m u^k}$$

$$\dot{u}_0 = 0 \quad u_0 = \text{cst} = k = g_{00} \dot{u}^0 = g_{00} \dot{t} = \underbrace{\left(1 - \frac{r_0}{r}\right) \frac{dt}{d\tau}}_{\text{conservation de l'énergie cinétique par unité de masse}} = k$$

$$\dot{u}_3 = \text{cst} \implies u_3 = g_{33}u^3 = -r^2 \sin^2 \theta \dot{\varphi} = -h$$

$$\underbrace{r^2 \frac{\mathrm{d}\varphi}{\mathrm{d}\tau} = h}_{\text{moment cinétique par masse}}$$