

Nome: Hainero Lenz (17/11/20)

# Prova Física Matemática 2

Prof. Licinio Portugal

1) Demonstre as seguintes expressões (**1,5 pontos**)

a)

$$\nabla_m V^m = \frac{\partial V^m}{\partial x^m} + V^k \frac{\partial \log \sqrt{|g|}}{\partial x^k} = \frac{1}{\sqrt{|g|}} \frac{\partial (V^m \sqrt{|g|})}{\partial x^m}.$$

b)

$$\begin{aligned}\Delta f &= \nabla_i \nabla^i f = \frac{1}{\sqrt{|g|}} \frac{\partial}{\partial x^j} \left( g^{jk} \sqrt{|g|} \frac{\partial f}{\partial x^k} \right) \\ &= g^{jk} \frac{\partial^2 f}{\partial x^j \partial x^k} + \frac{\partial g^{jk}}{\partial x^j} \frac{\partial f}{\partial x^k} + \frac{1}{2} g^{jk} g_{il} \frac{\partial g_{il}}{\partial x^j} \frac{\partial f}{\partial x^k} = g^{jk} \frac{\partial^2 f}{\partial x^j \partial x^k} - g^{jk} \Gamma^l_{jk} \frac{\partial f}{\partial x^l}\end{aligned}$$

2) Considere o espaço euclidiano  $\mathbb{R}^3$  (**5,5 pontos**)

✓ a) Defina a base para o espaço tangente e para o espaço dual ao tangente em cada ponto induzida pelas coordenadas cartesianas. (**0,25 pontos**)

✓ b) Escreva a função que fornece a transformação de coordenadas cartesianas para esféricas e calcule a matriz transformação de base induzida no espaço tangente. (**0,25 pontos**)

✓ c) Utilize o produto escalar definido em  $\mathbb{R}^3$  para mostrar que o tensor métrico na nova base pode ser escrito como (**0,5 pontos**)

$$ds^2 = dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\phi^2.$$

✓ d) Utilize a métrica acima e transforme o covetor gradiente definido por  $df$  em um vetor contravariante em coordenadas esféricas (**0,5 pontos**). .

✓ e) Faça a restrição a uma superfície esférica ( $dr = 0$ ) e encontre os termos da conexão associada (**1,0 pontos**).

✓ f) Escreva a equação da geodésica (**1,0 pontos**).

✓ g) Encontre o tensor de curvatura de Riemann (**1,0 pontos**).

✓ h) Encontre os operadores divergente e Laplaciano (**1,0 pontos**).

2) a)

$$V \in TM \Rightarrow V = V^m \phi_m$$

$$= V^m \frac{\partial}{\partial x^m}$$

base do espaço tangente

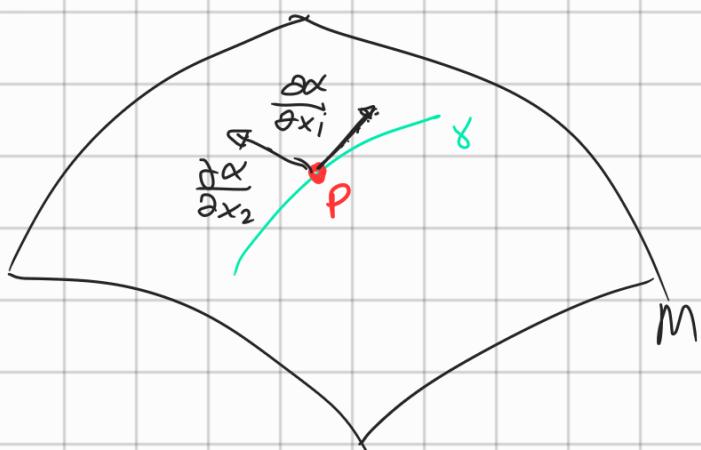
→ No espaço tangente dual

$$\omega \in TM^* \Rightarrow \omega = \omega_m \phi^m$$

$$= \omega_m dx^m$$

base do espaço cotangente

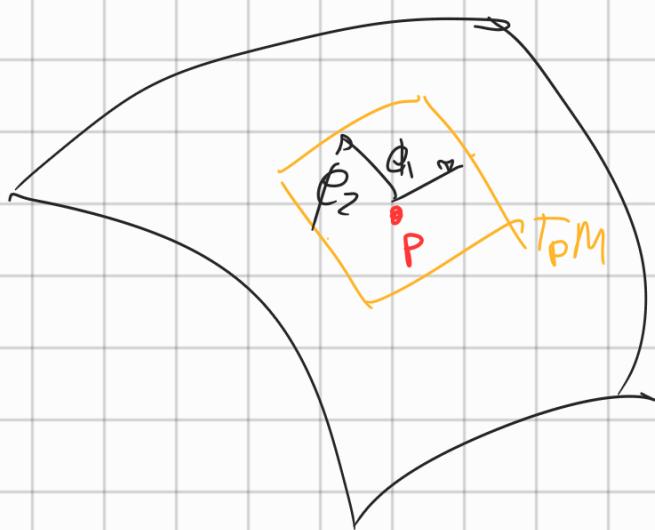
Uma curva  $\alpha$  definida na variedade  $M$  que passa pelo ponto  $p$



O vetor tangente à curva  $\alpha$  é

$$\frac{\partial \alpha}{\partial x_1} = \Phi_1^\alpha \quad ; \quad \frac{\partial \alpha}{\partial x_2} = \Phi_2^\alpha$$

Com esses dois vetores conseguimos definir o plano tangente



De maneira geral os vetores do espaço tangente são definidos como

$$\phi_i^o = \frac{\partial}{\partial x_i}$$

Para definir a base para o espaço tangente dual é necessário entender o conceito de espaço dual.

Um espaço dual é o conjunto de todos os mapas lineares que partem de um espaço vetorial e retornam um escalar, ou seja

$$\alpha: TM \rightarrow \mathbb{R}$$

$$(\alpha, w) \mapsto \alpha(w)$$

$$\alpha \in T^*M$$

Esse mapa  $\alpha$  tem a necessidade de apresentar propriedades lineares além de ser diferenciável o que a faz ser chamada de 1-forma.

Definimos esse objeto matemática, pois ao definirmos uma base em  $T_p M$  existe a indução de uma base em  $T_p M^*$ .

Um covetor  $\alpha \in T_p M^*$ ,

$$\alpha = \alpha_i \phi^i$$

Aplicando em  $v \in T_p M$

$$\alpha(v) = \alpha_i \phi^i(v^j \phi_j) = \alpha_i v^j \phi^i(\phi_j)$$

Como vimos  $\phi_j = \frac{\partial}{\partial x^j}$  escrevemos

$$\alpha_i v^j dx^i \left( \frac{\partial}{\partial x^j} \right) = \alpha_i v^j dx^i \left( \frac{\partial}{\partial x^i} \right)$$

Impõe a ortogonalidade  $dx^i \frac{\partial}{\partial x^j} = \delta_j^i$

Como isso definimos da base em  $T_p M^*$   
 $\{dx^i\}$ .

$$T_p M = \text{Span} \left\{ \frac{\partial}{\partial x^i} \right\}$$

$$T_p M^* = \text{Span} \left\{ dx^i \right\}$$

b) No sistema de coordenadas cartesianas escrevemos o vetor  $\phi_i$ ,

$$\phi_i = \frac{\partial}{\partial x^i}$$

Numa transformação de coordenadas  $x'$

$$\phi_i = \frac{\partial x'^j}{\partial x^i} \frac{\partial}{\partial x'^j} \Rightarrow \phi'_i = \frac{\partial x'^j}{\partial x^i} \phi_j$$

Para o caso de transformações para coordenadas esféricas

$$\begin{cases} z = r \cos \theta \\ x = r \sin \theta \cos \phi \\ y = r \sin \theta \sin \phi \end{cases} \Rightarrow \begin{cases} r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \\ \phi = \arctg \left( \frac{y}{x} \right) \\ \theta = \arctg \left( \frac{\sqrt{x^2 + y^2}}{z} \right) \end{cases}$$

O termo  $\frac{\partial x^i}{\partial x^j}$  pode ser escrito na representação matricial como

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial x^1}{\partial x^1} & \frac{\partial x^1}{\partial x^2} & \frac{\partial x^1}{\partial x^3} \\ \frac{\partial x^2}{\partial x^1} & \frac{\partial x^2}{\partial x^2} & \frac{\partial x^2}{\partial x^3} \\ \frac{\partial x^3}{\partial x^1} & \frac{\partial x^3}{\partial x^2} & \frac{\partial x^3}{\partial x^3} \end{bmatrix}$$

Calculando separadamente cada componente

$$\frac{\partial x^1}{\partial x^1} = \frac{\partial}{\partial x} \left( \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \right) = \left( \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \right)^{-1} x$$

$$\frac{\partial x^1}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial y} \left( \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \right) = \left( \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \right)^{-1} y$$

$$\frac{\partial x^1}{\partial x^3} = \frac{\partial}{\partial z} \left( \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \right) = \left( \sqrt{x^2 + y^2 + z^2} \right)^{-1} z$$

$$\frac{\partial x^1}{\partial x^1} = \frac{\partial}{\partial x} \left( \operatorname{arctg} \left( \frac{y}{x} \right) \right) = \frac{-y}{\left[ 1 + \left( \frac{y}{x} \right)^2 \right] x^2}$$

$$\frac{\partial x^1}{\partial x^2} = \frac{\partial}{\partial y} \left( \operatorname{arctg} \left( \frac{y}{x} \right) \right) = \frac{1}{x \left[ 1 + \left( \frac{y}{x} \right)^2 \right]}$$

$$\frac{\partial x^1}{\partial x^3} = 0$$

$$\frac{\partial x^1}{\partial x^1} = \frac{x(x^2+y^2)^{-1/2}}{\left[ 1 + \left( \frac{\sqrt{x^2+y^2}}{z} \right)^2 \right]^3}$$

$$\frac{\partial x^1}{\partial x^2} = \frac{y(x^2+y^2)^{-1/2}}{\left[ 1 + \left( \frac{(x^2+y^2)}{z^2} \right)^2 \right]^3}$$

$$\frac{\partial x^1}{\partial x^3} = \frac{z}{\left[ 1 + \frac{(x^2+y^2)}{z^2} \right]^3} \sqrt{x^2+y^2} \cdot (-z^{-2})$$

Esse é a matriz de transformação das bases partindo das coordenadas cartesianas para coordenadas esféricas.

c) Definindo uma curva  $\alpha = (x, y, z)$  e fazendo a transformação de varíavel

$$\begin{cases} z = r \cos \theta \\ x = r \sin \cos \phi \\ y = r \sin \sin \phi \end{cases}$$

Os vetores da base do espaço tangente são

$$\hat{\epsilon}_r = \frac{\partial S}{\partial r} = (\sin \cos \phi, \sin \sin \phi, \cos)$$

$$\hat{\epsilon}_{\theta} = \frac{\partial S}{\partial \theta} = (r \cos \cos \phi, r \cos \sin \phi, -r \sin)$$

$$\hat{\epsilon}_{\phi} = \frac{\partial S}{\partial \phi} = (-r \sin \sin \phi, r \sin \cos \phi, 0)$$

Sabendo disso estabeleceremos a componente do métrico como

$$g_{ij} = \phi_i \cdot \phi_j$$

Como  $g_{ij} = 0$  para  $i \neq j$ , calculamos  $g_{rr}$ ,  $g_{\theta\theta}$  e  $g_{\phi\phi}$ .

$$\begin{aligned} g_{rr} &= \sin^2 \theta \cos^2 \phi + \sin^2 \theta \sin^2 \phi + \cos^2 \theta \\ &= \sin^2 \theta (\cos^2 \phi + \sin^2 \phi) + \cos^2 \theta \\ &\approx 1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} g_{\theta\theta} &= r^2 \cos^2 \theta \cos^2 \phi + r^2 \cos^2 \theta \sin^2 \phi + r^2 \sin^2 \theta \\ &= r^2 (\cos^2 \theta (\cos^2 \phi + \sin^2 \phi) + \sin^2 \theta) \\ &\approx r^2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} g_{\phi\phi} &= r^2 \sin^2 \theta \sin^2 \phi + r^2 \sin^2 \theta \cos^2 \phi \\ &= r^2 \sin^2 \theta (\sin^2 \phi + \cos^2 \phi) \\ &\approx r^2 \sin^2 \theta \end{aligned}$$

Assim, a métrica tem sua representação matricial em coordenadas

$$g = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & r^2 & 0 \\ 0 & 0 & r^2 \operatorname{sen}^2 \theta \end{bmatrix}$$

Sabendo disso o comprimento  $ds^2$

$$\begin{aligned} ds^2 &= g_{ij} dx^i dx^j \\ &= g_{rr} dr^2 + g_{\theta\theta} d\theta^2 + g_{\phi\phi} d\phi^2 \\ &= dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \operatorname{sen}^2 \theta d\phi^2 \end{aligned}$$

♪ A métrica tem a propriedade de "subir o índice", ou seja,

$$\phi_i = g_{ij} \phi^j$$

Então, para transformar o vetor acelerante  $\dot{r} = \dot{r}^i \phi^i$  em um vetor contravariante

te aplicaremos a expressão acima,

$$\begin{aligned} dt &= \partial_i q^{ij} \phi_j \\ &= \partial_r \phi_r + \frac{1}{r^2} \partial_\theta \phi_\theta + \frac{1}{r^2 \sin\theta} \partial_\phi \phi_\phi \end{aligned}$$

e) Como podemos escrever unicamente os símbolos de Christoffel a partir da métrica fazendo uso da compatibilidade da métrica e a de condição de torque zero,

$$T_{\mu\nu}^\lambda = \frac{1}{2} g^{\lambda\rho} (\partial_\mu g_{\nu\rho} + \partial_\nu g_{\mu\rho} - \partial_\rho g_{\mu\nu})$$

Como  $dr = 0$  então a métrica fica,

$$g = \begin{bmatrix} R^2 & 0 & 0 \\ 0 & R^2 \sin^2\theta & 0 \\ 0 & 0 & (R^2 \sin^2\theta)^{-1} \end{bmatrix} \quad g^{-1} = \begin{bmatrix} R^{-2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & (R^2 \sin^2\theta)^{-1} \end{bmatrix}$$

$$\partial_\theta g_{\theta\theta} = 0$$

$$\partial_\phi g_{\theta\theta} = 0$$

$$\partial_\theta g_{\phi\phi} = 2R^2 \sin\theta \cos\theta \quad \partial_\phi g_{\phi\phi} = 0$$

Para  $\lambda = h\theta, \phi$  termos,

$$\Gamma_{\mu\nu}^\theta = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{\mu\nu}^\phi = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Onde

$$\Gamma_{\mu\nu}^\theta = \frac{1}{2} g^{\theta\theta} \left[ \partial_\mu g_{\nu\theta} + \partial_\nu g_{\mu\theta} - \partial_\theta g_{\mu\nu} \right]$$

$$= \frac{1}{2} g^{00} \left[ \partial_\mu g_{\nu 0} + \partial_\nu g_{\mu 0} - \partial_0 g_{\mu\nu} \right]$$

$$\Gamma_{\theta\phi}^\theta = \frac{1}{2R^2} \left[ 2\partial_\theta g_{\phi 0} + 2\partial_\phi g_{\theta 0} - \partial_0 g_{\theta\phi} \right]$$

$$\Gamma_{\phi\phi}^\theta = \frac{1}{2R^2} (-2R^2 \sin\theta \cos\theta) = -\sin\theta \cos\theta$$

$$\Gamma_{\mu\nu}^\theta = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\sin\theta \cos\theta \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

Calcular los

$$\Gamma_{\mu\nu}^{\phi} = \frac{1}{2} g^{\phi\phi} \left[ \partial_\mu g_{\nu\rho} + \partial_\nu g_{\mu\rho} - \partial_\rho g_{\mu\nu} \right]$$
$$= \frac{1}{2} g^{\phi\phi} \left[ \partial_\mu g_{\nu\phi} + \partial_\nu g_{\phi\mu} - \partial_\phi g_{\mu\nu} \right]$$

$$\Gamma_{\theta\phi}^{\phi} = \frac{1}{2} \frac{1}{R^2 \sin\theta} \left[ \partial_\theta g_{\phi\phi} + \partial_\phi g_{\theta\phi} \right]$$

$$\Gamma_{\theta\phi}^{\phi} = \frac{1}{2R^2 \sin\theta} \left[ \partial_\theta g_{\phi\phi} \right] = \frac{2R^2 \sin\theta \cos\theta}{2R^2 \sin^2\theta}$$

$$= \frac{\cos\theta}{\sin\theta} = \begin{matrix} \nearrow \phi \\ \phi \end{matrix} \begin{matrix} \searrow \theta \\ \theta \end{matrix}$$

$$\Gamma_{\mu\nu}^{\phi} = \begin{bmatrix} 0 & \frac{\cos\theta}{\sin\theta} \\ \frac{\cos\theta}{\sin\theta} & 0 \end{bmatrix}$$

f) A equação de geodésico é o transporte do vetor tangente  $U$ ,

$$\nabla_\mu U^\nu = 0$$

Parametrizando  $\theta(\lambda)$  e  $\phi(\lambda)$ , Usará

$$U = \frac{\partial x^\alpha}{\partial \lambda}, \alpha = \theta, \phi.$$

Então, a equação

fica,

$$\frac{d^2 x^\alpha}{d\lambda^2} + \Gamma_{\mu\nu}^\alpha \frac{dx^\mu}{d\lambda} \frac{dx^\nu}{d\lambda} = 0$$

$$\begin{aligned} \frac{d^2 x^\theta}{d\lambda^2} + \frac{d^2 x^\phi}{d\lambda^2} + \Gamma_{\phi\phi}^\theta \frac{dx^\phi}{d\lambda} \frac{dx^\phi}{d\lambda} + \Gamma_{\theta\phi}^\phi \frac{dx^\phi}{d\lambda} \frac{dx^\theta}{d\lambda} \\ + \Gamma_{\theta\phi}^\phi \frac{dx^\theta}{d\lambda} \frac{dx^\phi}{d\lambda} = 0 \end{aligned}$$

Substituindo  $\Gamma_{\phi\phi}^\theta = \Gamma_{\theta\phi}^\phi = \cos\theta/\sin\theta$  e  $\Gamma_{\theta\phi}^\phi = -\sin\theta/\cos\theta$  a equação fica,

$$\frac{d^2 x^\theta}{d\lambda^2} - \sin\theta \left( \frac{dx^\phi}{d\lambda} \right)^2 = 0$$

$$\frac{d^2 x^\phi}{d\lambda^2} + 2 \frac{\cos\theta}{\sin\theta} \frac{dx^\theta}{d\lambda} \frac{dx^\phi}{d\lambda} = 0$$

g) O tensor de curvatura de Riemann é definido como,

$$R_{\beta\mu\nu}^{\alpha} = \partial_{\mu}\Gamma_{\beta\nu}^{\alpha} - \partial_{\nu}\Gamma_{\beta\mu}^{\alpha} + \Gamma_{\theta\mu}^{\alpha}\Gamma_{\beta\nu}^{\theta} - \Gamma_{\theta\nu}^{\alpha}\Gamma_{\beta\mu}^{\theta}$$

Sabendo que

$$\Gamma_{\mu\nu}^{\theta} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -\operatorname{sen}\theta\operatorname{cos}\theta \end{bmatrix}$$

$$\Gamma_{\mu\nu}^{\phi} = \begin{bmatrix} 0 & \frac{\operatorname{cos}\theta}{\operatorname{sen}\theta} \\ \frac{\operatorname{cos}\theta}{\operatorname{sen}\theta} & 0 \end{bmatrix}$$

$$\partial_{\theta}\Gamma_{\mu\nu}^{\theta} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 0 & -\operatorname{cos}^2\theta + \operatorname{sen}^2\theta \end{bmatrix}$$

$$\partial_{\phi}\Gamma_{\mu\nu}^{\theta} = 0$$

$$\partial_{\theta}\Gamma_{\mu\nu}^{\phi} = \begin{bmatrix} 0 & -\operatorname{cosec}^2\theta \\ -\operatorname{cosec}^2\theta & 0 \end{bmatrix}$$

$$\partial_{\phi}\Gamma_{\mu\nu}^{\phi} = 0$$

Como  $\alpha, \beta, \mu, \nu = \theta, \phi$  buscamos os componentes não nulos do tensor de curvatura,

$$R_{\theta\theta\theta}^{\theta} = 2 \Gamma_{\theta\theta}^{\theta} - 2 \Gamma_{\theta\theta}^{\phi} + (\Gamma_{\theta\theta}^{\theta} \Gamma_{\theta\theta}^{\theta} + \Gamma_{\theta\theta}^{\phi} \Gamma_{\theta\theta}^{\phi}) \\ - (\Gamma_{\theta\theta}^{\theta} \Gamma_{\theta\theta}^{\phi} + \Gamma_{\theta\theta}^{\phi} \Gamma_{\theta\theta}^{\theta}) \\ = 0$$

$$R_{\theta\theta\phi}^{\phi} = 2 \Gamma_{\theta\theta}^{\phi} - 2 \Gamma_{\theta\phi}^{\phi} + (\Gamma_{\theta\theta}^{\theta} \Gamma_{\theta\phi}^{\phi} + \Gamma_{\theta\phi}^{\theta} \Gamma_{\theta\theta}^{\phi}) \\ - (\Gamma_{\theta\theta}^{\phi} \Gamma_{\theta\phi}^{\phi} + \Gamma_{\theta\phi}^{\phi} \Gamma_{\theta\theta}^{\phi}) \\ = 0$$

$$R_{\theta\phi\phi}^{\theta} = 2 \Gamma_{\theta\phi}^{\theta} - 2 \Gamma_{\phi\phi}^{\theta} + (\Gamma_{\theta\theta}^{\theta} \Gamma_{\phi\phi}^{\theta} + \Gamma_{\theta\phi}^{\phi} \Gamma_{\phi\phi}^{\theta}) \\ - (\Gamma_{\theta\theta}^{\phi} \Gamma_{\phi\phi}^{\theta} + \Gamma_{\theta\phi}^{\theta} \Gamma_{\phi\phi}^{\phi}) \\ = 0$$

Fazendo esse mesmo procedimento para os outros 13 elementos encontrados,

$$R_{\theta\phi\phi}^{\theta} = \text{sen}^2 \theta$$

$$R_{\theta\phi\phi}^{\phi} = -\text{sen}^2 \theta$$

$$R_{\theta\phi\theta}^{\theta} = 1$$

$$R_{\theta\phi\theta}^{\phi} = -1$$

Os outros elementos do tensor de curvatura são nulos.

h) O divergente de um campo  $V$  é definido como,

$$\nabla_\mu V^\mu = \partial_\mu V^\mu + \Gamma_{\mu\nu}^\lambda V^\mu$$

Os símbolos de Christoffel são relacionados à métrica,

$$\Gamma_{\mu\nu}^\lambda = \frac{1}{2} g^{\lambda\rho} (\partial_\mu g_{\nu\rho} + \partial_\nu g_{\rho\mu} - \partial_\rho g_{\mu\nu})$$

No caso de  $\lambda, \mu = \alpha$  e  $\nu = \mu$  escrevemos,

$$\Gamma_{\mu\alpha}^\alpha = \frac{1}{2} g^{\alpha\beta} (\partial_\alpha g_{\mu\beta} + \partial_\mu g_{\beta\alpha} - \partial_\beta g_{\alpha\mu})$$

$$= \frac{1}{2} g^{\alpha\beta} (\partial_\alpha g_{\mu\beta} - \partial_\beta g_{\alpha\mu}) + \frac{1}{2} g^{\alpha\beta} \partial_\mu g_{\beta\alpha}$$

$$\Gamma_{\mu\alpha}^\alpha = \frac{1}{2} g^{\alpha\beta} \partial_\mu g_{\alpha\beta}$$

Definimos  $g = \det(g_{\alpha\beta})$  e sua derivada  
como  $\partial_\mu g = g g^{\alpha\beta} \partial_\mu g_{\alpha\beta}$ . Assim, escrevemos

$$\Gamma^\alpha_{\mu\lambda} = \frac{\partial_\mu (\sqrt{-g})}{\sqrt{-g}}$$

Com isso podemos reescrever o divergente  
como,

$$\nabla_\alpha V^\alpha = \partial_\alpha V^\alpha + \frac{V^\alpha \partial_\alpha (\sqrt{-g})}{\sqrt{-g}}$$

Que pode ser escrito como

$$\nabla_\alpha V^\alpha = \frac{1}{\sqrt{-g}} \partial_\alpha (\sqrt{-g} V^\alpha)$$

Usando a métrica em coordenadas esféri-  
cas

$$\begin{aligned} \nabla_\alpha V^\alpha &= \frac{1}{\sqrt{-g}} \left[ (\partial_\theta \sqrt{-g}) V^\theta + \sqrt{-g} \partial_\theta V^\theta \right. \\ &\quad \left. + (\partial_\phi \sqrt{-g}) V^\phi + \sqrt{-g} \partial_\phi V^\phi \right] \end{aligned}$$

$$= \partial_\phi V^\phi + \partial_\theta V^\theta + \frac{\cos\theta}{\sin\theta} V^\theta$$

O operador Laplaciano é definido como

$$\nabla^2 f = \nabla \cdot \nabla f$$

Sendo  $f$  uma função escalar. Por isso podemos escrever

$$\nabla^2 f = \nabla_\mu (g^{\mu\nu} \partial_\nu f)$$

Substituindo na equação para o divergente

$$\nabla_\mu V^\mu = \frac{1}{\sqrt{-g}} \partial_\mu (\sqrt{-g} V^\mu)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{-g}} \partial_\mu (\sqrt{-g} g^{\mu\nu} \partial_\nu f)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{-g}} \left[ g^{\mu\nu} \partial_\nu f (\partial_\mu \sqrt{-g}) + \sqrt{-g} \partial_\nu f (\partial_\nu g^{\mu\nu}) \right]$$

$$+ \sqrt{-g} g^{\mu\nu} (\partial_\mu \partial_\nu f) \right] \quad \text{Y}$$

1)  
a)

O divergente de um campo  $V$  é definido como,

$$\nabla_\mu V^\mu = \partial_\mu V^\mu + \Gamma_{\mu\nu}^\lambda V^\mu$$

Os símbolos de Christoffel são relacionados à métrica,

$$\Gamma_{\mu\nu}^\lambda = \frac{1}{2} g^{\lambda\rho} (\partial_\mu g_{\nu\rho} + \partial_\nu g_{\rho\mu} - \partial_\rho g_{\mu\nu})$$

No caso de  $\lambda, \mu = \alpha$  e  $\nu = \mu$  escrevemos,

$$\begin{aligned} \Gamma_{\mu\alpha}^\alpha &= \frac{1}{2} g^{\alpha\beta} (\partial_\alpha g_{\mu\beta} + \partial_\mu g_{\beta\alpha} - \partial_\beta g_{\alpha\mu}) \\ &= \frac{1}{2} g^{\alpha\beta} (\partial_\alpha g_{\mu\beta} - \partial_\beta g_{\alpha\mu}) + \frac{1}{2} g^{\alpha\beta} \partial_\mu g_{\beta\alpha} \end{aligned}$$

$$\Gamma_{\mu\alpha}^\alpha = \frac{1}{2} g^{\alpha\beta} \partial_\mu g_{\alpha\beta}$$

Definimos  $g = \det(g_{\alpha\beta})$  e sua derivada  
como  $\partial_\mu g = g g^{\alpha\beta} \partial_\mu g_{\alpha\beta}$ . Assim, escrevemos

$$\boxed{\Gamma^\alpha_{\mu\nu} = \frac{\partial_\mu (\sqrt{-g})}{\sqrt{-g}}}$$

Com isso podemos reescrever o divergente  
como,

$$\nabla_\alpha V^\alpha = \partial_\alpha V^\alpha + \frac{\sqrt{-g} \partial_\alpha (\sqrt{-g})}{\sqrt{-g}}$$

Que pode ser escrita como

$$\nabla_\alpha V^\alpha = \frac{1}{\sqrt{-g}} \partial_\alpha (\sqrt{-g} V^\alpha)$$

Como  $\partial_\alpha (\ln \sqrt{-g}) = \frac{1}{\sqrt{-g}} (\partial_\alpha \sqrt{-g})$  we escrevemos

$$\nabla_\alpha V^\alpha = \partial_\alpha V^\alpha + V^\mu \left[ \partial_\mu \ln (\sqrt{-g}) \right]$$

$\mathcal{Y}$

b)

O operador deplacions é definido com

$$\nabla^2 f = \nabla \cdot \nabla f$$

Sendo  $f$  uma função escalar. Por isso podemos escrever

$$\nabla^2 f = \nabla_\mu (g^{\mu\nu} \partial_\nu f)$$

Substituindo na equação para o divergente

$$\nabla_\mu V^\mu = \frac{1}{\sqrt{-g}} \partial_\mu (\sqrt{-g} V^\mu)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{-g}} \partial_\mu (\sqrt{-g} g^{\mu\nu} \partial_\nu f)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{-g}} \left[ g^{\mu\nu} \partial_\nu f (\partial_\mu \sqrt{-g}) + \sqrt{-g} \partial_\nu f (\partial_\nu g^{\mu\nu}) \right]$$

$$+ \sqrt{-g} g^{\mu\nu} (\partial_\mu \partial_\nu f) \right] \quad \underbrace{\hspace{1cm}}$$

Esse desenvolvimento também pode ser dado por

$$\nabla \cdot (\nabla f) = \nabla_\mu (g^{\mu\nu} \partial_\nu f)$$

$$= \partial_\mu (g^{\mu\nu} \partial_\nu f) - g^{\mu\nu} \underbrace{\nabla_\mu \partial_\nu}_{\parallel} f$$