

Day 66.

事件 (R^4, η_{ab}) . 陈家模的坐标系 $\times 10^{-3}$

t GTR.

w. 线上坐标基矢 $\left(\frac{\partial}{\partial x^i}\right)^a$ 作用于一物体

对于这一物体，它的 $A^a = 0$, $w^a = 0$.

问题：这一概念能多大程度上推广到弯曲时空？

$$\left(\frac{\partial}{\partial x^i}\right)^a$$

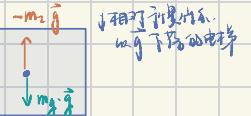
惯性参考系 \rightarrow 自由下落的元惯性参考系。
 (R^4, η_{ab}) 上全向惯性系 \rightarrow GTR 的局部坐标系。

等效原理的反例：带电粒子辐射。
相对惯性系 \rightarrow a. 逆辐射（惯性辐射），而非惯性辐射辐射。
 \hookrightarrow Schwarzschild.



实际上它有辐射
等效原理失败了？

Einstein Elevator:

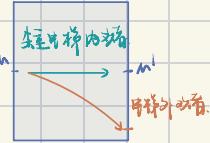


相对惯性系
 mg 下落的电梯

$mg = m_2$: 升降机内的一切力学实验与远离星球的惯性飞船的
相同样。 (经典力学, WEP).

于是：任何力学实验 \rightarrow 行于非运动的物理实验室
(Einstein Equivalence Principle)

利用爱因斯坦等效原理在引力论中应用



WEP \rightarrow 引力场如何满足。

EFP \rightarrow 只有重力场成立

SEP (包含自引力场的等效原理) \rightarrow 非GR不可。(2).

为什么地球云层边缘的因有气压不称为“高纬度风”？

Theorem 1. GR 为弯曲时空中的自由落体运动，即在 GR 的因有形中， $\dot{g}_{rr}|_p = \eta \mu$, $\Gamma^r_{rr}|_p = 0$.

按照牛顿运动律，Maxwell 方程和洛伦兹力密度时空中的形式为： $\nabla^a F_{ab} = -4\pi J_b$, $\nabla_a F_{bc} = 0$, $\nabla^a F_{ab} = \frac{dp^a}{dt}$.

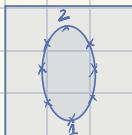
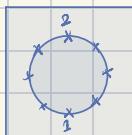
$$F_{r,p}|_p = -4\pi J_r, \quad F_{[rs],p} = 0, \quad q F^k_r U^r = (du)^k \cdot \frac{dp^a}{dt} = \frac{dp^k}{dt} = \frac{dp^k}{dr} + \Gamma^k_{rs} U^r p^s.$$

容易看出，在 $\Gamma^r_{rr}|_p = 0$ 的情形下，以上弯曲时空的物理定律退化至狭义相对论中形式。这正是之前爱因斯坦场方程中的动量从而以上得自直角坐标，Einstein 等效原理。

$R_{prr}^{rr} = (-2\Gamma^r_{rp} \Gamma^r_{pp} + 2\Gamma^r_{pr} \Gamma^r_{rr})$ 上有右 p, 指 $\Gamma^r_{rr}|_p = 0$, 故 $\partial r \neq 0$ 从而 R 一般不为 0. \rightarrow 乍看似乎可面速度不仅其右线上是之为，但 R 是绝对的，不可通过补充之分量加。

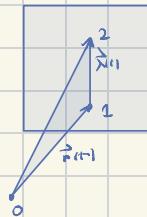
我们说“在自由落体样内实施强弱与云层下船中一致”。这是一个近似，因为光速消减时空间很小。如何改善这个“近似”？

8个步骤



“潮汐力” 简单来看，一天两次涨潮和两次退潮。

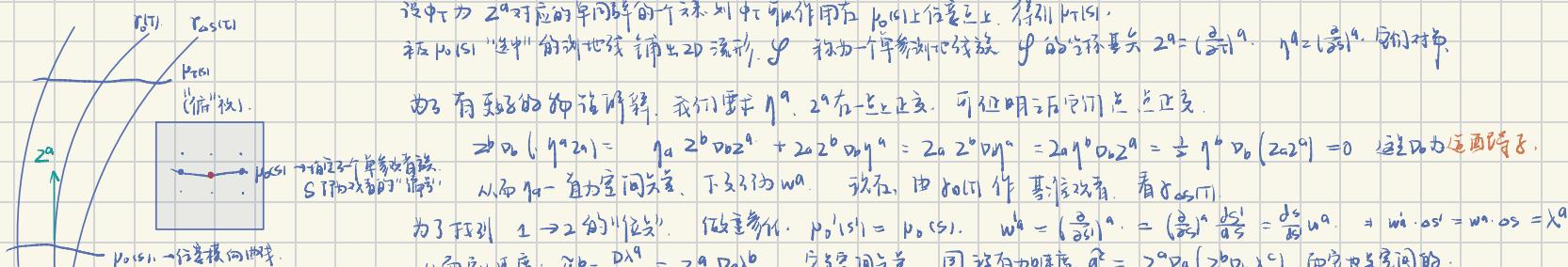
我们先使用牛顿的引力理论对潮汐力做些讨论。考虑一个地球引力场中自由下落的电梯，其中处处充满小球。



$$\text{我们平西河的相对加速度 } \frac{d^2x_i}{dt^2} = -\frac{\partial \phi}{\partial x_i} |_{\vec{r}}.$$

$$\Rightarrow \frac{d^2x_i}{dt^2} = -\frac{\partial^2 \phi}{\partial x_i^2} \lambda^i$$

$$\frac{d^2(x_i + \lambda^i)}{dt^2} = -\frac{\partial \phi}{\partial x_i} |_{\vec{r}+\lambda} = -\frac{\partial \phi}{\partial x_i} |_{\vec{r}} - \frac{\partial}{\partial x_i} \frac{\partial \phi}{\partial x_i} |_{\vec{r}} \lambda^i.$$



$$\Rightarrow p_0(\eta^a 2^a) = \eta^a 2^b D^c 2^a + 2^a 2^b D^c \eta^a = 2^a 2^b D^c \eta^a = 2^a \eta^b D^c 2^a = \frac{1}{2} \eta^b D_b 2^a = 0 \text{ 這是因為前面除了 } 2^a \text{ 其他都是零。}$$

从而 η^a 一直为空间矢量，下文只说 w^a 。现在，由 $p_0(s)$ 作基底分离，看 $p_0(s')$

$$\text{为了得到 } 1 \rightarrow 2 \text{ 的“改正”，做更仔细，} p_0'(s) = p_0(s), w^a = \left(\frac{ds}{dt}\right)^a = \left(\frac{ds}{ds}\right)^a \frac{ds}{dt} = \frac{ds}{dt} w^a = w^a \cdot os = \lambda^a.$$

从而定义速度 $v^b = \frac{ds}{dt} = 2^a D_a b^b$ ，空间矢量，同样有加速度 $a^c = 2^a D_a (2^b D_b c^c)$ ，即它也是空间的。

若“改正”号改写为 $\bar{v}^b = 2^a D_a (w^b \bar{w}^c) = 2^a D_a \frac{\bar{w}^c}{ds} (w^b \bar{w}^c)$ ， \bar{w}^a 是不定位矢，但可看作“位矢的度量单位”，只需研究 \bar{w}^a 下部即可。

$$v^b = 2^a D_a w^b, a^c = 2^a D_a (2^b D_b (w^c)) \quad w^a \text{ 看作 Separation Vector (分离矢量)。}$$

在前面的推导中，我们选择了 1-2 相应的初值 $p_0(s)$ ，并作了“改正”得 p_0 ，15.1 所用的 p_0 可以是 15.1 的所有对称或反对称，现在应该做一个变化 $T = ds_1 T + ps_1$ 。

这相当于做了个坐标变换，令 $T, S \mapsto S, S'$ ， $T = ds_1 T + ps_1, S = S \Rightarrow 2^a u^a = \left(\frac{\partial}{\partial T}\right)^a = \frac{ds}{dT} \left(\frac{\partial}{\partial s}\right)^a + \frac{ds}{dT} \left(\frac{\partial}{\partial t}\right)^a = \alpha^a \left(\frac{\partial}{\partial t}\right)^a = \alpha^a 2^a$ ，同样有 $\eta^a = \eta^a + T 2^a$ 。 $r = -T \frac{\partial}{\partial S} + \frac{\partial p}{\partial S}$ 。

这样，我们便同时得到了一个新假设，就级得与高斯的“平行定理”，差了 2^a 的一个修正，即除了 2^a 的一个修正，当然此时 η^a 与 2^a 已不再正交，这说明以前的假设也有不精确性。

从而重新写出作用的加速度： $a^{10} = -R_{ab}{}^c 2^a \eta^b 2^d = -R_{ab}{}^c \alpha^a \cdot (w^b + r \cdot 2^b) 2^d$ 利用 Riemann Tensor 对于两个指标反和同 $a^{10} = \alpha^{10} a^0$

则四维微分程的解称为 Jacobi 方程。P.96 与 10.1 有本质区别。若 $R_{ab}{}^c$ 上有一个非对称的 $R_{ab}{}^c$ ，在 P.96 为 0。

而在 P.96 的平移，曲线函数而引起 P.96 的变化。

Day 69.

(geodesic deviation). a^c (deviation vector)

$$\text{Thm 1. } a^c = -Rab^d z^a w^b z^d.$$

$$\text{Pf: } a^c = 2^a D_b (z^b D_b w^c) = 2^a D_b [w^b D_b z^c] = 2^a w^b D_a D_b z^c + (2^a D_a w^b) D_b z^c.$$

$$\begin{aligned} p^c &= 2^a w^b D_a D_b z^c - w^b 2^a Rab^d z^d \\ &= w^b D_a (2^a D_b z^c) - (w^b D_a 2^a) D_b z^c - Rab^d \cdot 2^a w^b z^d. \end{aligned}$$



从而立刻得证.

* 曲率三个性质

- 1). 导数非对称
- 2). 和积性
- 3). 测地线的平行.

物理意义: 1). 两点间线的“引力”与“斥力”来自时空弯曲.

[出现两条测地线最初平行而后来不平行]. 它“最初平行”为 $U^b|_T = 0 = 0$.

2). 可证明: 在弯曲空间中可找到一个单参数时间函数, 使 $a^c \neq 0$.

3). 在无自由度的自由空间中, $\Gamma_{pr}^c = 0$. 而通常加速度 a^c 与 Rab^d 完全相关, 而 Rab^d 是绝对的, 无法通过任何操作消除.

[注意]: 你可选择任一测地线找此定理或任一反例, 不一定为类时的测地线, 且 M 上不一定有度规, 只需 (M, g_{ab}) 完成讨论.

$Rab^d ?$ $\leftarrow Tab ?$
在牛顿力学中, 我们有 Poisson 方程: $\nabla^2 \phi = 4\pi \rho$.

$$a^c = -Rab^d z^a w^b z^d$$

$$+ \partial_c \phi = (dx^c) \cdot (\frac{\partial \phi}{\partial x^c})$$

牛顿的结论: 在 Galilei 空间中, $a^c = (\frac{\partial}{\partial x^i})^c a^i = -(\frac{\partial}{\partial x^i})^c w^i \cdot \frac{\partial}{\partial x^i} (\frac{\partial \phi}{\partial x^c}) = -(\frac{\partial}{\partial x^i})^c w^b \partial_b (\frac{\partial \phi}{\partial x^c}) = -w^b \partial_b [(\frac{\partial}{\partial x^i})^c (\frac{\partial \phi}{\partial x^i})] = -w^b \partial_b \partial^c \phi. \rightarrow$ 牛顿力学的曲率张量为零.

这暗示了一个对应关系: $Rab^d z^a z^d \leftrightarrow \partial_b \partial^d \phi \Rightarrow Rab^d z^a z^d \leftrightarrow \partial_b \partial^d \phi. (\partial^d \phi) \rightarrow 4\pi \rho \rightarrow 4\pi T ab z^a z^b$. 即若我们期望 $Rab^d z^a z^d = 4\pi T ab z^a z^b$.

最简单地猜 $Rab = 4\pi Tab$. (Einstein 最初是这样猜的), 由于对于自由空间 $D_a T^{ab} = 0 \rightarrow D^a Rab = 0$. 利用比度量恒等: $D[a] R_{bc} d^a = 0$.

展开后: $0 = D[a] R_{bc} d^a + D^a R_{bc} d^a + D_b R_{cad} = D^a R_{bcd} - D^b R_{cad} + D_b R_{cad}$ 由 $d \rightarrow 0$ 从上式得 $D^a R_{bcd} = 0$. 有: $0 = D[a] R_{bc} d^a - D^a R_{bc} + D^b R_{cad} \Rightarrow D^b R_{cad} = 0$.

而 $R = R^{ab} = 4\pi T^{ab} = 4\pi T$. $\Rightarrow D^a T = 0$.

Day 70.

为说明为何 $\nabla_a T = 0$ 是「逆元」的， ∇ 相中流体能动张量： $T_{ab} = \rho U_a U_b + p(g_{ab} + U_a U_b)$. $T^a{}_a = \rho U_a U^a + p(S^a{}_a + U_a U^a) = -\rho + 3p \approx -\rho$. $\nabla_a \rho = 0$???

猜的时候应该： $\nabla_a T_{ab} = 0$. 而不可有 $\nabla^a T_{ab} \neq 0$. 从而，我们希望 $\nabla - G_{ab}$. 使其在 $\nabla^a G_{ab} = 0$ 时又有 $G_{ab} 2^a 2^b = 4\pi T_{ab} 2^a 2^b$.

$\Rightarrow 2G_{ab} = R_{ab} - \frac{1}{2}Rg_{ab}$, $\nabla^a G_{ab} = 0$. (Einstein Tensor). 从而我们有 $R_{ab} - \frac{1}{2}Rg_{ab} = 8\pi T_{ab}$ (Einstein's Field Equation). 于是在 1915 年 11 月 GR 提出了。

两边加上 $\frac{1}{2}Rg_{ab}$ 并缩并， $R - \frac{1}{2}R = 8\pi T \Rightarrow R = -8\pi T$. 从而 $R_{ab} = 8\pi T_{ab} + \frac{1}{2}g_{ab}R = 8\pi T_{ab} + \frac{1}{2}g_{ab}(-8\pi T) = 8\pi(T_{ab} - \frac{1}{2}g_{ab}T)$.

$\Rightarrow R_{ab} 2^a 2^b = 8\pi(T_{ab} 2^a 2^b - \frac{1}{2}g_{ab} 2^a 2^b T) = 8\pi(\rho + \frac{1}{2}T) \sim 4\pi\rho = 4\pi T_{ab} 2^a 2^b$

牛顿力学形式：

1). 闵行时空处处 $R_{abcd} = 0$. $\Rightarrow T_{ab} = 0$. 难道闵行时空没有物质吗？ \rightarrow 狭义相对论中的相互作用不包括引力。

2). 真空中 $R_{ab} - \frac{1}{2}Rg_{ab} = 0$.

Day 72.

若度量 Einstein 方程. $R_{ab} - \frac{1}{2}Rg_{ab} = 0$. 则有: $R_{rr} - \frac{1}{2}Rg_{rr} = 0$. (高度非线性 PDEs, 对角解, 通常需讨论时是满足弱相对论性).

即 $T_{ab} + \rho$ (有源的).

对称 Maxwell Eq. $\partial^a F_{ab} = -4\pi J_b$. $J_b = 0 / \neq 0$. 无源 / 有源.

二者区别: 1). 在 Maxwell Eq. 中可以指定源 J_b 来电磁场 F_{ab} , 而 Einstein Eq. 若指定 T_{ab} 及 g_{ab} , 这是意义不明的. 考虑空搜. $T_{ab} = \rho U_a U_b$. $U_a = g_{ab} U_b$

且 U^a 应类时. 1归一. 没有度规. 这些无从谈起.

2). Maxwell Eq. 是线性方程组. 而 Einstein 方程是高度非线性. 从而它的两解之和并非新解 \rightarrow 很多实际问题中问题是矛盾的. 从而做线性近似.

引力场是矛盾的. 研究 (M^4, g_{ab}) . $g_{ab} = \eta_{ab} + \delta_{ab}$. 且 δ_{ab} 在 η_{ab} 的基底坐标系中满足 $|\delta_{ab}| \ll 1$.

⚠ 注意: 在升降指标时用 η_{ab} 升降. 例如吧, g^{ab} 仍为 g_{ab} 之道.

$$(g^{ab} - \eta^{ab})(\eta_{bc} - \delta_{bc}) = \underbrace{\eta^{ab}\delta^{bc}}_{=1} - \eta^{ab}\delta_{bc} - \underbrace{\gamma^{ab}\eta_{bc}}_{=0} + \underbrace{\gamma^{ab}\delta^{bc}}_{=0} = \delta^{bc}. \quad \text{从而 } g^{ab} = \eta^{ab} - \gamma^{ab}.$$
$$\eta^{ab}\eta^{bc}\delta_{ab}\delta_{bc} = \eta^{ac}\gamma_{ac}$$

现在，我们导出线性近似的 Einstein 方程。 $G_{ab} = R_{ab} - \frac{1}{2}Rg_{ab}$ 。 $\Gamma^{(1)}$ 本身是 - 级小，而 $\Gamma^{(1)}$ 相乘之后 $\rightarrow R_{ab}^{(1)} = -2\partial_a \Gamma^d_{bdc}$

沿公差不平行： $\Gamma^d_{bc} = \frac{1}{2}g^{de}(\partial_b g_{ce} + \partial_c g_{be} - \partial_d g_{bc})$ 。从 $\partial_a \Gamma^{(1)}_{bdc} = \frac{1}{2}(\eta^{de} - \eta^{dc})(\partial_a \cdots) = \frac{1}{2}\eta^{de}(\partial_a g_{ce} + \partial_c g_{be} - \partial_d g_{bc})$ 。

$R_{ab}^{(1)} = -\eta^{de}(\partial_a \partial_b g_{ce} + \partial_a \partial_c g_{be} - \partial_a \partial_d g_{bc}) = -\eta^{de}(\partial_c \partial_b g_{ae} - \partial_e \partial_b g_{ac}) = \partial^d \partial_a \partial_c g_{bc} - \partial_c \partial_a \partial_b g^d$

$R_{ab}^{(1)} = \partial^c \partial_b g_{ca} - \partial_b \partial_c g_{ac} = \frac{1}{2}\partial^c \partial_a g_{cb} - \frac{1}{2}\partial^c \partial_c g_{ab} + \frac{1}{2}\partial_b \partial_a g_{bc} + \frac{1}{2}\partial_b \partial_c g_{ac} \stackrel{(1+2)}{=} \partial^c \partial_a \partial_b g_{cb} - \frac{1}{2}\partial^c \partial_c \partial_b g_{ab} - \frac{1}{2}\partial^c \partial_b \partial_c g_{ab}$

$R^{(1)} = \eta^{ab} R_{ab}^{(1)} = \eta^{ab} \partial^c \partial_a \partial_b c = \frac{1}{2}\partial^c \partial_c \partial_b - \frac{1}{2}\partial^b \partial_b \partial_c = \eta^{ab} \partial^c \partial_a \partial_b - \partial^c \partial_a \partial_b = \partial^c \partial_b \partial_{cb} - \partial^c \partial_a \partial_b$

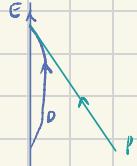
从而 $G_{ab} = \partial^c \partial_b \partial_{cb} - \frac{1}{2}\partial^c \partial_c \partial_{ab} - \frac{1}{2}\partial_a \partial_b \partial_c - \frac{1}{2}\eta^{ab}(\partial^c \partial^d \partial_{cd} - \partial^c \partial_c \partial_d) = 8\pi T_{ab}$

太长了。引入一些符号简化。引入新变量 $\bar{T}_{ab} = \bar{\tau} - \frac{1}{2}\eta_{ab}\bar{\tau}$ 。 $\partial^c \bar{T}_{ab} \rightarrow \bar{T}_{ab}$ 会消失一些东西： $-\frac{1}{2}\partial^c \partial_c \bar{T}_{ab} + \partial^c \partial_a \bar{T}_{cb} - \frac{1}{2}\eta_{ab} \partial^c \partial^d \bar{T}_{cd} = 8\pi T_{ab}$ 。
还可以再简化。类似 (η^{ab}, T_{ab}) 中的 $\partial^a \partial_a A_b - \partial_b \partial^a A_a = -4\pi J_b$ 。通过引入 \tilde{A}_a 和 \tilde{T}_a 。 $\tilde{T}_a = \bar{T}_{ab} \partial^b A_a = 0$ 。 \tilde{A}_a 上的简化至 $\partial^a \partial_a A_b = -4\pi J_b$ 。
对 \bar{T}_{ab} 有以下关系： $\tilde{T}_{ab} = \bar{T}_{ab} + \partial_a S_b + \partial_b S_a$ 。并令 S_a 为零。这样 $\tilde{T}_{ab} = R_{ab}$ 。这所谓的弱场近似。 $\partial^b \bar{T}_{ab} = 0$ 。从 $\partial^c \partial_c \bar{T}_{ab} = -16\pi T_{ab}$

【需证明此关系式可取到】

我们从强引力论 Einstein 方程开始。 $\partial^c \partial_c T_{ab} = -16\pi T_{ab}$ 。我们要回到牛顿情形，这时应有“弱场、低速”条件。上文中我们已经讲了“弱场”，而“低速”似乎是指所有速度都小。

例如考虑在地球附近发射的小物体，和宇宙线中子。大致来说，“低速”指的是可忽略 T_{ab} ($g_{ab} = \eta_{ab} + \delta_{ab}$)，的一个惯性参考系，使得在此种看起是所有速度都小。



具体而言，在 η_{ab} 的惯性系中：a) 引力场中的静止张量 $T_{ab} = \rho (dt + dx^i) dt dx^i$ 。 $(T_{0i} = 0 \dots \text{速度小, 从而运动慢}, T_{ij} = 0 \dots \text{应力与速度无关})$

b) 引力场中的运动是低速的，从而时空将缓慢变化，从而 $\partial \bar{\tau}_{pr} / \partial t$ 可略。

物体的运动是低速的，其四速 U^μ 近似等于 $(\frac{ds}{d\tau})^a$ 。

$$\text{在这个近似下: } \partial^c \partial_c \bar{\tau}_{pr} = \partial^0 \partial_0 \bar{\tau}_{pr} + \partial^i \partial_i \bar{\tau}_{pr} = \partial^2 \bar{\tau}_{pr}$$

$$\left\{ \begin{array}{l} \nabla^2 \bar{\tau}_{00} = -16\pi \rho \rightarrow \text{只考虑} \quad \phi = -\frac{1}{4} \bar{\tau}_{00} \text{ Dif.} \\ \nabla^2 \bar{\tau}_{ii} = 0 \quad \left\{ \bar{\tau}_{0i}, \bar{\tau}_{ij} = \text{Const} \right. \xrightarrow{\text{GTR}} \bar{\tau}_{0i}, \bar{\tau}_{ij} = 0. \\ \nabla^2 \bar{\tau}_{ij} = 0. \end{array} \right.$$

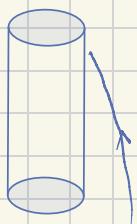
考虑在地球附近引力场中自由下落的质点。

$$\frac{d^2 x^\mu}{dt^2} + \Gamma^\mu_{\nu\rho} \frac{dx^\nu}{dt} \frac{dx^\rho}{dt} = 0. \quad * \text{利用} (\frac{\partial}{\partial t})^a = (\frac{\partial}{\partial \tau})^a.$$

$$\frac{dx^0}{dt^2} = -\Gamma^0_{00} \frac{dx^0}{dt} \cdot \frac{dx^0}{dt} - \Gamma^0_{ij} \frac{dx^i}{dt} \cdot \frac{dx^j}{dt}. \quad \text{利用} \Gamma^0_{00} = 0 = \Gamma^0_{00} \frac{dx^0}{dt} \cdot \frac{dx^0}{dt}.$$

$$\Gamma^0_{00} = \frac{1}{2} \eta^{ab} (\gamma_{ab,00} + \gamma_{00,ab} - \gamma_{ab,00}). \rightarrow \Gamma^0_{00} \approx -\frac{1}{2} \frac{\partial \bar{\tau}_{00}}{\partial x^i} = 0 \quad \Gamma^0_{00} \approx -\frac{1}{2} \frac{\partial \bar{\tau}_{00}}{\partial x^i} \Rightarrow \frac{d^2 x^0}{dt^2} = -\frac{1}{2} \frac{\partial \bar{\tau}_{00}}{\partial x^i}$$

$$\text{由于} \quad \bar{\tau}_{00} = \frac{1}{2} \bar{\tau}_{00} = -2\phi. \quad \text{可以直译出} \quad \ddot{a} = -\frac{1}{2} \dot{\phi}$$



补充材料：引力场

取 \$x, y, u\$ 为圆柱坐标 \$(r^2, \theta, u)\$ 上的极坐标系，我们选择相切基上的一个度规 \$g\$。令 \$u = t - 2 \cdot f(u), g_{uu} = g_u^2\$ 为 \$u\$ 的径向两分量（滑动），则有：

$$p(x, y, z, t) = p(x, y, u) = \frac{1}{2} f(u) (x^2 + y^2) + g_u^2 xy。下面是一个新的度规 $g_{ab} = g_{ab} + 2p(u) \alpha_a du \alpha_b = g_{ab} + 2p [(\alpha_1)_a (\alpha_2)_b] [(\alpha_1)_b (\alpha_2)_a]$。$$

首先，它显然对称，其次，\$k^a = (\frac{\partial}{\partial r})^a + (\frac{\partial}{\partial \theta})^a\$ 为 \$u\$ 在 \$g_{ab}\$ 径向的单位矢量

有解得

$$\begin{cases} (e_1)^a = (\frac{\partial}{\partial r})^a \\ (e_2)^a = k^a \\ (e_3)^a = \frac{1}{2} [(\frac{\partial}{\partial r})^a - (\frac{\partial}{\partial \theta})^a] + p \cdot k^a. \end{cases}$$

$$\begin{pmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & 0 & -1 \\ & -1 & 0 \end{pmatrix}$$

即该度规在这些基下有如下矩阵表示：

容易算出该度规 \$g_{ab}\$ 以及 \$(e_i)^a\$ 的对称矩阵。

这个度规是非平直的，通过使用黎曼几何，我们可以给出其 Riemann Tensor。

$$R_{abcd} = [f(e^1)]_a \wedge (e^1)_b + g(e^1)_a \wedge (e^1)_b \wedge (e^1)_c \wedge (e^1)_d + [g(e^1)_a \wedge (e^1)_b - f(e^2)_a \wedge (e^2)_b] (e^1)_c \wedge (e^2)_d.$$

我们证明：设 \$\nabla\$ 为同 \$g_{ab}\$ 一致的导数，则 \$\nabla_b k^a = 0\$。证明这个作用于基 \$e_3\$，注意到这是全部非零的张量的一形式有：

$$(w_1^1)_a = (w_1^2)_a = (fx + gy)_a = (gy - fx)_a \quad (w_2^2)_a = (w_3^3)_a = (gx - fy)_a \quad \text{从而所有的 } (w_i^j)_a = 0。 \text{ 由零和直角的关系 } (w_i^j)_a = -\delta_i^r \delta_j^t (e^r)_a = \delta_i^r \delta_j^t = 0$$

再由平行的物理意义：\$(e_1)^b \nabla_b (e_3)_a = \delta_1^r \delta_3^t (e_1)_a = 0 \quad \text{且 } \nabla_b (e_1)^b \nabla_b (e_3)_a = 0 \quad \text{由于 } (e_1)^b \text{ 为直角一基矢，从而 } \nabla_b (e_3)_a = 0 \quad \text{且 } (e_3)_a = k^a \text{ 为常数。}

这立刻有两个结论：\$k^a \nabla_b k^b = 0 \cdots k^a\$ 的积分曲线为 lightlike geodesic \$\nabla_b k^a = 0 \cdots k^a\$ 为 killing field。

类似一下张量，在中轴面上，我们要求 \$\partial_\theta \partial_\theta A_0 = 0\$ 的最简单波动方程，\$A_0 = \cos \theta\$。并定义所求函数 \$k^a = \partial_\theta \theta\$。空间满足 \$(\partial^\theta \theta)(\partial_\theta \theta) = 0\$

它是类光基底，同样也是 killing 场，和我们过去非常类似。从而我们可以构造的四维场 \$K^a = (\partial_\theta \theta)\$。从而我们将上面的推测推广到平面引力场，而 \$K\$ 是它的波矢。

运动方程可写成的 \$F(x, y, u)\$，最简单的选择为 \$f(u) = F \cdot \cos u, g_{uu} = G \cdot \cos u, 2p(x, y, u) = [F^2 - y^2] + 2Gxy, \cos(u + k\theta)\$。

并且我们可以证明，在 \$(e_i)^a\$ 中有一个时项，使得 \$(e_i^a)_t\$ 在 \$g_{ab}\$ 下为 \$0\$，即 \$(e_i^a)_t\$ 在 \$g_{ab}\$ 下为 \$0\$，从而可以将它们和时间坐标 \$t\$ 一起忽略。至此电磁场归于零

$$wK^a = w(\frac{\partial}{\partial t})^a + w(\frac{\partial}{\partial \theta})^a \quad \text{空间 } x, y, z \text{ 分量的基下做平行移动，从而产生时移。}$$

该函数值位于 \$z_1, z_2\$ 处，\$wz_1 - wz_2 = wz_2 - wz_1\$。从而 \$\nabla \phi = \frac{wz_1 - wz_2}{z_1 - z_2} = \frac{w}{k} = 1\$。从而真相速为光速

这里，无论以 \$g_{ab}\$ 为度量还是以 \$k^a\$ 都无关，且空间为洛伦兹的时空，从而该阵面即 \$g_{ab}/g_{tt}\$ 为类光超曲面

消失的类光性自动保证其被映射为类光时空中，从而能计算出引起吸积流的引力场。



由于引力求, 由于 K^a 和 Killing 向量场是 isometry group 的轨迹, 从而从实际上得带到了 P 的所有信息.

我们说由 $p_1 \rightarrow p_2$, 可以诱导 $\mathcal{L} \rightarrow \mathcal{L}_2$ 通过 $\text{isometry } \varphi(p) = p_2$. 为什么这么计算? 因为引力求上得保有的是 $P(x,y)$, 而 \mathcal{L}_2 上的值都由 P_2 .

所以之间有 $\varphi(p) = p_2$, $P_2 g_{ab}|_{p_1} = g_{ab}|_{p_2}$. 它不仅将 P_1 和 P_2 的邻域 - 由于由 g_{ab} 给出的各种量 (曲率...) 都是由一些映射确定从而我们通过 isometry 得到了引力求得带的所有信息.

另外, 我们称 $\partial^a \partial^b P(x,y,z) = \theta(x,y,z)$ 为 (x,y,z) 中的流运动方程. 代入上面的 P , 有 $\frac{\partial^a}{\partial x^i} \frac{\partial^b}{\partial y^j} = 0$. 通过 ∂P 为流运动方程.

且由 $\partial^a \partial^b P(x,y,z) = \left(\frac{\partial^a}{\partial x^i}\right)^b + \left(\frac{\partial^b}{\partial x^i}\right)^a$ 为类光.

这表示 $K^a = g_{ab}(E^a)_a = g_{ab}(E^b)_a = -(E^a)_a = -(\partial u)_a = -\partial_a u$.

而 ∂u 为各面的法线矢. 从而对于任意 $P(x,y,u)$, 其经向类光, 引力求为类光曲面.

下面看引力求的性质. 作为前例, 我们取一个自由落体运动的类光, 它们之间 a^c 的周期性会导致距离周期性变化. 从而可以作为参考.

$a^c = -Rab^c Z^a W^b$. 这可看作 w^b 到 a^c 的映射. 从而可得 $a^c = \psi^c_b w^b$, $\psi^c_b = -Rab^c Z^a$.

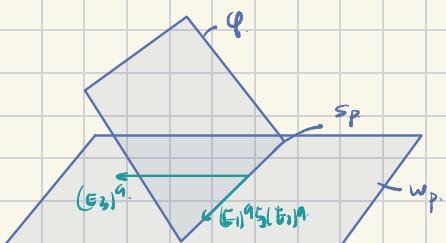
我们看 ψ^c_b 在 W_P 的正交于 $-Z^a$ - 极共 z 的向量: $\begin{cases} (E_1)^a = \left(\frac{\partial}{\partial x}\right)^a + E^{-1} Z^a K^a \\ (E_2)^a = \left(\frac{\partial}{\partial y}\right)^a + E^{-1} Z^a K^a \\ (E_3)^a = E^{-1} K^a - Z^a \end{cases}$



这组基有一些物理意义: ①. 平行到 Z^a ; ②. $(E_3)^a$ 为正的函数 K^a 在 W_P 上的映射; ③. $\{(E_i)^a\}$ 为类光平行移动 F_u 移动.

而 ψ^c_b 在 W_P 的沿 Z^a 方向. 令 ψ^c_b 于 W_P 中的那些点相成的 3D subspace, $S_P = \hat{\psi} \cap W_P = \{w^a \in W_P \mid g_{ab} w^a = 0\}$. (S_P 为 W_P 中的零元).

这相当于又加了三个方程限制 ψ^c_b , 因而 S_P 只有 $2D$. 不妨设 ψ^c_b 为 S_P 的一组基底.



从而, 我们看到空间中引力求: $\{(E_i)^a\}$ 构成的 S_P 为空间中引力求的直角面.

在这个框架中分解, ψ^c_b 有: $\psi^c_b = \psi^c_b(E^i)_i (E^i)^b = \psi^c_b(E^i)_i (E^b)_i = \psi^c_b(E^i)_i (E^b)_i = -Rab^c Z^a (E_j)^b Z^c (E_i)^d$

通过引入 Riemann Tensor 和基底, 我们有矩阵表示: $\psi^c_b = \begin{bmatrix} \alpha & \beta & 0 \\ \beta & -\alpha & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$ $\alpha = -E^2 f$, $\beta = -E^3 g$.

从而我们看到, 相当于将类光与引力求的直角面 $(E_3)^a$ 正交的. 从而有 $\begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \beta & -\alpha \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \alpha & \beta \\ \beta & -\alpha \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w^1 \\ w^2 \end{bmatrix}$

最后一个直接影响平行运动速度的为 $E^2 f$, $E^3 g$, 组成于 $E = -g_{ab} Z^a K^b$, 所以平行运动时速度为常值. 从而平行运动速度只与 f, g , 的系数有关.