FUERZA Y TORQUE

Tanto P^m como S^{mv} dependen del punto x_0 que yace sobre la línea de mundo. Si se utiliza la parametritación $x_0 = x_0(\lambda)$ se tiene

$$\frac{dC_{3}}{d\lambda} = 0$$

$$\frac{d}{d\lambda} \left[P^{m}(x_{0}, \Sigma) \tilde{\xi}_{m} + \frac{1}{2} S^{mv}(x_{0}, \Sigma) \nabla_{E_{m}} \tilde{\xi}_{v_{3}} \right] = 0$$

$$\frac{dP^{m}}{d\lambda} \tilde{\xi}_{m} + P^{m} \frac{d\tilde{\xi}_{m}}{d\lambda} + \frac{1}{2} \frac{dS^{mv}}{d\lambda} \nabla_{E_{m}} \tilde{\xi}_{v_{3}} + \frac{1}{2} S^{mv} \frac{d}{d\lambda} \left(\nabla_{E_{m}} \tilde{\xi}_{v_{3}} \right) = 0$$

Por otra parte,

$$\frac{d \, 5_{\text{m}}}{d \, \lambda} = \frac{d \, x^{\alpha}}{d \, \lambda} \, \nabla_{\alpha} \, \delta_{\text{m}} = \dot{x}^{\alpha} \, \nabla_{\Gamma_{\alpha}} \, \delta_{\text{m}}$$

Además

$$\frac{J}{J\lambda}(\nabla_{L_n} \xi_{N_{\overline{J}}}) = \dot{x}^{\alpha} \nabla_{\alpha} \nabla_{n} \xi_{N_{\overline{J}}} = \dot{x}^{\alpha} R_{N_{\overline{N}} \alpha \beta} \xi^{\beta}$$

Reemplazando estos resultados tenemos

$$\frac{dP^{m}}{d\lambda} \, \hat{S}_{m} + P^{m} \, \dot{x}^{\alpha} \, \nabla_{E\alpha} \, \hat{S}_{m} + \frac{1}{2} \, \frac{dS^{m}}{d\lambda} \, \nabla_{E\alpha} \, \hat{S}_{VI} + \frac{1}{2} \, S^{\alpha\beta} \dot{x}^{\alpha} \, R_{MV\alpha\beta} \, \dot{S}^{\beta} = 0$$

$$\frac{dP^{m}}{d\lambda} \, \hat{S}_{m} - P^{m} \, \dot{x}^{V} \, \nabla_{E\alpha} \hat{S}_{VI} + \frac{1}{2} \, \frac{dS^{m}}{d\lambda} \, \nabla_{E\alpha} \, \hat{S}_{VI} + \frac{1}{2} \, S^{\alpha\beta} \dot{x}^{\beta} \, R_{\alpha\beta\beta} \, \hat{S}_{m} = 0$$

$$\left(\frac{dP^{m}}{d\lambda} + \frac{1}{2} \, S^{\alpha\beta} \dot{x}^{\beta} \, R_{\alpha\beta\beta} \, \hat{S}_{m} + \frac{1}{2} \, \left(\frac{dS^{m}}{d\lambda} - 2 \, P^{\alpha} \dot{x}^{V} \right) \nabla_{E\alpha} \, \hat{S}_{VI} = 0$$

Los términos en parentesis se identifican con la fuerto F^n , y torque T^{nv} , externos actuando sobre el cuerpo,

$$\begin{cases} F^{m} = \frac{JP^{m}}{J\lambda} + \frac{1}{2} S^{\alpha\beta} \dot{x}^{8} R_{\alpha\beta\delta}^{m} \\ T^{m\nu} = \frac{JS^{m\nu}}{J\lambda} - 2 P^{[m} \dot{x}^{\nu]} \end{cases}$$

En ausencia de fuertas y torques externos, FM=0 y ZM=0, estas ecuaciones se reducen al sistema de Mathisson-Papapetrou-Dixon,

$$\frac{JP^{M}}{J\lambda} = -\frac{1}{2} S^{\alpha\beta} \dot{x}^{\beta} R_{\alpha\beta\gamma}^{M}$$

$$\frac{JS^{m}}{J\lambda} = 2P^{[m}\dot{x}^{M]} = P^{m}\dot{x}^{\nu} - P^{\nu}\dot{x}^{m}$$

ECUACIONES MPD

REFERENCIAS

[1] I. Burak Ilhan. "Dynamics of Extended Objects in General Relativity" arXiv: 0911.3645 Egr-qe]