

## PLANO DE LA IMAGEN PARA UN OBSERVADOR LEJANO

Siguiendo la disposición considerada en la figura, consideraremos un objeto compacto (BH ó NS) localizado en el origen de un sistema de coordenadas  $(x, y, z)$  y un disco de acreción localizado a su alrededor en el plano  $(x-y)$ .

El observador lejano define un sistema de coordenadas  $(X, Y, Z)$  de tal forma que el plano donde se formará la imagen es el plano  $(Y-Z)$ .

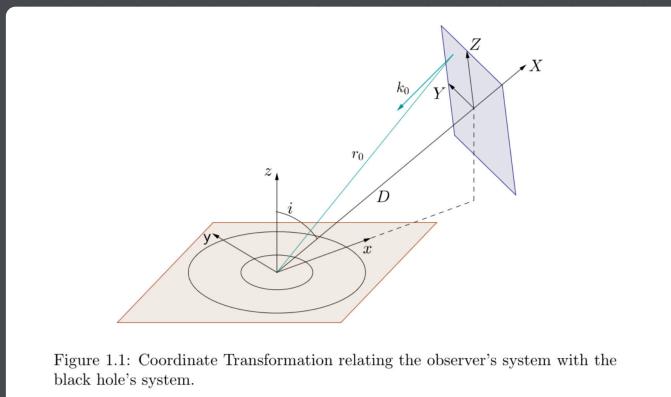


Figure 1.1: Coordinate Transformation relating the observer's system with the black hole's system.

D: Distancia entre observador y objeto compacto

i: Ángulo de observación.

La relación entre los dos sistemas de coordenadas se da con una rotación y una translación,

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = R_y(\alpha) \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} D \sin i \\ 0 \\ D \cos i \end{pmatrix}$$

$$\text{con } \alpha = \frac{\pi}{2} - l$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cos \alpha & 0 & -\sin \alpha \\ 0 & 1 & 0 \\ \sin \alpha & 0 & \cos \alpha \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} D \sin i \\ 0 \\ D \cos i \end{pmatrix}$$

$$\cos \alpha = \cos\left(\frac{\pi}{2} - l\right) = \cos \frac{\pi}{2} \cos l + \sin \frac{\pi}{2} \sin l = \sin l$$

$$\sin \alpha = \sin\left(\frac{\pi}{2} - l\right) = \sin \frac{\pi}{2} \cos l - \sin \cos \frac{\pi}{2} = \cos l$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \sin l & 0 & -\cos l \\ 0 & 1 & 0 \\ \cos l & 0 & \sin l \end{pmatrix} \begin{pmatrix} X \\ Y \\ Z \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} D \sin i \\ 0 \\ D \cos i \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} X \sin l - Z \cos l \\ Y \\ X \cos l + Z \sin l \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} D \sin i \\ 0 \\ D \cos i \end{pmatrix}$$

$$\boxed{\begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} (X+D) \sin l - Z \cos l \\ Y \\ (X+D) \cos l + Z \sin l \end{pmatrix}}$$

Si se introducen coordenadas esféricas  $(t, r, \theta, \phi)$  para describir el espacio alrededor del objeto compacto (Schwarzschild), estos se relacionaran con el sistema  $(t, x, y, z)$  en la región lejana en la forma usual,

$$r = \sqrt{x^2 + y^2 + z^2}$$

$$\theta = \arccos\left(\frac{z}{r}\right)$$

$$\phi = \arctan\left(\frac{y}{x}\right)$$

Se tiene entonces

$$r^2 = [(x+D)\sin\iota - Z\cos\iota]^2 + Y^2 + [(x+D)\cos\iota + Z\sin\iota]^2$$

$$r^2 = (x+D)^2\sin^2\iota + Z^2\cos^2\iota - 2(x+D)Z\sin\iota\cos\iota + Y^2 + (x+D)^2\cos^2\iota + Z^2\sin^2\iota + 2(x+D)Z\sin\iota\cos\iota$$

$$r^2 = (x+D)^2 + Y^2 + Z^2$$

$$r = \sqrt{(x+D)^2 + Y^2 + Z^2}$$

$$\theta = \arccos\left(\frac{(x+D)\cos\iota + Z\sin\iota}{r}\right)$$

$$\phi = \arctan\left(\frac{Y}{(x+D)\sin\iota - Z\cos\iota}\right)$$



$$K^\theta = \frac{\partial \theta}{\partial x} K^x$$

$$\frac{d}{d\alpha} (\arccos \alpha) = - \frac{1}{\sqrt{1-\alpha^2}}$$

$$K^\theta = - \left( 1 - \frac{[(x+D)\cos\iota + Z\sin\iota]^2}{r^2} \right)^{-\frac{1}{2}} \left( \frac{\cos\iota}{r} - \frac{(x+D)\cos\iota + Z\sin\iota}{r^2} \frac{(x+D)}{r} \right) K^x$$

$$K^\theta = - \frac{1}{\sqrt{r^2 - [(x+D)\cos\iota + Z\sin\iota]^2}} \left( \frac{\cos\iota}{r} - \frac{(x+D)\cos\iota + Z\sin\iota}{r^2} (x+D) \right) K^x$$

$$K_o^\theta = - \frac{1}{\sqrt{r_o^2 - (D\cos\iota + Z\sin\iota)^2}} \left( \frac{\cos\iota}{r_o} - \frac{D}{r_o^2} (D\cos\iota + Z\sin\iota) \right) K_o$$

$$K^\phi = \frac{\partial \phi}{\partial x} K^x$$

$$\frac{d}{d\alpha} \arctan \alpha = \frac{1}{1+\alpha^2}$$

$$K^\phi = \left( 1 + \frac{Y^2}{[(x+D)\sin\iota - Z\cos\iota]^2} \right)^{-\frac{1}{2}} \left( - \frac{Y\sin\iota}{[(x+D)\sin\iota - Z\cos\iota]^2} \right) K^x$$

$$K^\phi = - \left( \frac{[(x+D)\sin\iota - Z\cos\iota]^2 + Y^2}{[(x+D)\sin\iota - Z\cos\iota]^2} \right)^{-\frac{1}{2}} \frac{Y\sin\iota}{[(x+D)\sin\iota - Z\cos\iota]^2} K^x$$

$$K^\phi = - \frac{Y\sin\iota K^x}{[(x+D)\sin\iota - Z\cos\iota]^2 + Y^2}$$

$$K_o^\phi = - \frac{\alpha \sin\iota K_o}{\alpha^2 + (D\sin\iota - Z\cos\iota)^2}$$

## CONDICIONES DEL FOTÓN EN LA PANTALLA

$$t_o = 0$$

$$K_o^r = \frac{D}{r_o} K_o$$

$$r_o = \sqrt{D^2 + \alpha^2 + \beta^2}$$

$$\theta_o = \arccos \left( \frac{D\cos\iota + Z\sin\iota}{\sqrt{D^2 + \alpha^2 + \beta^2}} \right)$$

$$\phi_o = \arctan \left( \frac{\alpha}{D\sin\iota - Z\cos\iota} \right)$$

$$K_o^\theta = - \frac{K_o}{\sqrt{r_o^2 - (D\cos\iota + Z\sin\iota)^2}} \left( \frac{\cos\iota}{r_o} - \frac{D}{r_o^2} (D\cos\iota + Z\sin\iota) \right)$$

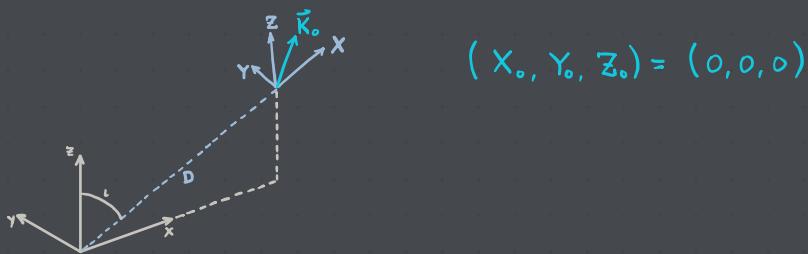
$$K_o^\phi = - \frac{\alpha \sin\iota K_o}{\alpha^2 + (D\sin\iota - Z\cos\iota)^2}$$

$$K_o^t = \sqrt{(K_o^r)^2 + r_o^2 (K_o^\theta)^2 + r_o^2 \sin^2 \theta_o (K_o^\phi)^2}$$



## CAMARA PUNTUAL

Otra opción que se puede utilizar para modelar la formación de la imagen de un objeto compacto es proyectar los fotones que llegan a una cámara puntual. Debido a que la cámara es un punto geométrico, la posición inicial de todos los fotones será la misma



Las coordenadas esféricas correspondientes son

$$r_0 = \sqrt{(X_0 + D)^2 + Y_0^2 + Z_0^2}$$

$$\theta_0 = \arccos \left( \frac{(X_0 + D) \cos l + Z_0 \sin l}{r_0} \right)$$

$$\phi_0 = \arctan \left( \frac{Y_0}{(X_0 + D) \sin l - Z_0 \cos l} \right)$$

$$r_0 = \sqrt{D^2} \rightarrow r_0 = D$$

$$\theta_0 = \arccos \left( \frac{D \cos l}{D} \right) \rightarrow \theta_0 = l$$

$$\phi_0 = \arctan \left( \frac{0}{D \sin l} \right) \rightarrow \phi_0 = 0$$

En este caso, se parametrizarán las componentes del vector momentum utilizando dos parámetros angulares  $\alpha$  y  $\beta$ ,



$\beta$ : ángulo entre  $\vec{K}$  y el plano  $xy$  ( $\gamma = \frac{\pi}{2} - \beta$  es el ángulo entre  $\vec{K}$  y  $\hat{z}$ )  
 $\alpha$ : ángulo entre la proyección  $\vec{K} \cos \beta$  y  $\hat{x}$  en el plano  $xy$

FoV : Field of View

FoV en dirección y :  $(-\alpha, \alpha)$   
 FoV en dirección z :  $(-\beta, \beta)$

$$\vec{K} = K_0 \cos \beta \cos \alpha \hat{X} + K_0 \cos \beta \sin \alpha \hat{Y} + K_0 \sin \beta \hat{Z}$$



$$\frac{\partial \theta}{\partial Z} = - \left( 1 - \frac{[(x+D) \cos \iota + Z \sin \iota]^2}{r^2} \right)^{-1} \left( \frac{\sin \iota}{r} - \frac{(x+D) \cos \iota + Z \sin \iota}{r^2} \frac{Z}{r} \right)$$

$$\frac{\partial \theta}{\partial Z} = - \frac{1}{\sqrt{r^2 - [(x+D) \cos \iota + Z \sin \iota]^2}} \left( \frac{\sin \iota}{r} - \frac{(x+D) \cos \iota + Z \sin \iota}{r^2} Z \right)$$

$$\left. \frac{\partial \theta}{\partial Z} \right|_{(0,0,0)} = - \frac{\sin \iota}{\sqrt{D^2 - [D \cos \iota]^2}} = - \frac{\sin \iota}{D \sqrt{1 - \cos^2 \iota}}$$

$$\left. \frac{\partial \theta}{\partial Z} \right|_{(0,0,0)} = - \frac{1}{D}$$

$$K_o^\theta = - \frac{1}{D} K_o^z = - \frac{K_o}{D} \sin \beta$$

$$K^\phi = \frac{\partial \phi}{\partial X} K^X + \frac{\partial \phi}{\partial Y} K^Y + \frac{\partial \phi}{\partial Z} K^z$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial X} = \left( 1 + \frac{Y^2}{[(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota]^2} \right)^{-1} \left( - \frac{Y \sin \iota}{[(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota]^2} \right)$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial X} = - \left( \frac{[(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota]^2 + Y^2}{[(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota]^2} \right)^{-1} \frac{Y \sin \iota}{[(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota]^2}$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial X} = - \frac{Y \sin \iota}{[(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota]^2 + Y^2}$$

$$\left. \frac{\partial \phi}{\partial X} \right|_{(0,0,0)} = 0$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial Y} = \left( 1 + \frac{Y^2}{[(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota]^2} \right)^{-1} \left( \frac{1}{(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota} \right)$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial Y} = \left( \frac{[(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota]^2 + Y^2}{[(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota]^2} \right)^{-1} \frac{1}{(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota}$$

$$\frac{\partial \phi}{\partial Y} = \frac{(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota}{[(x+D) \sin \iota - Z \cos \iota]^2 + Y^2}$$

$$\left. \frac{\partial \phi}{\partial Y} \right|_{(0,0,0)} = \frac{D \sin \iota}{[D \sin \iota]^2} = \frac{1}{D \sin \iota}$$

