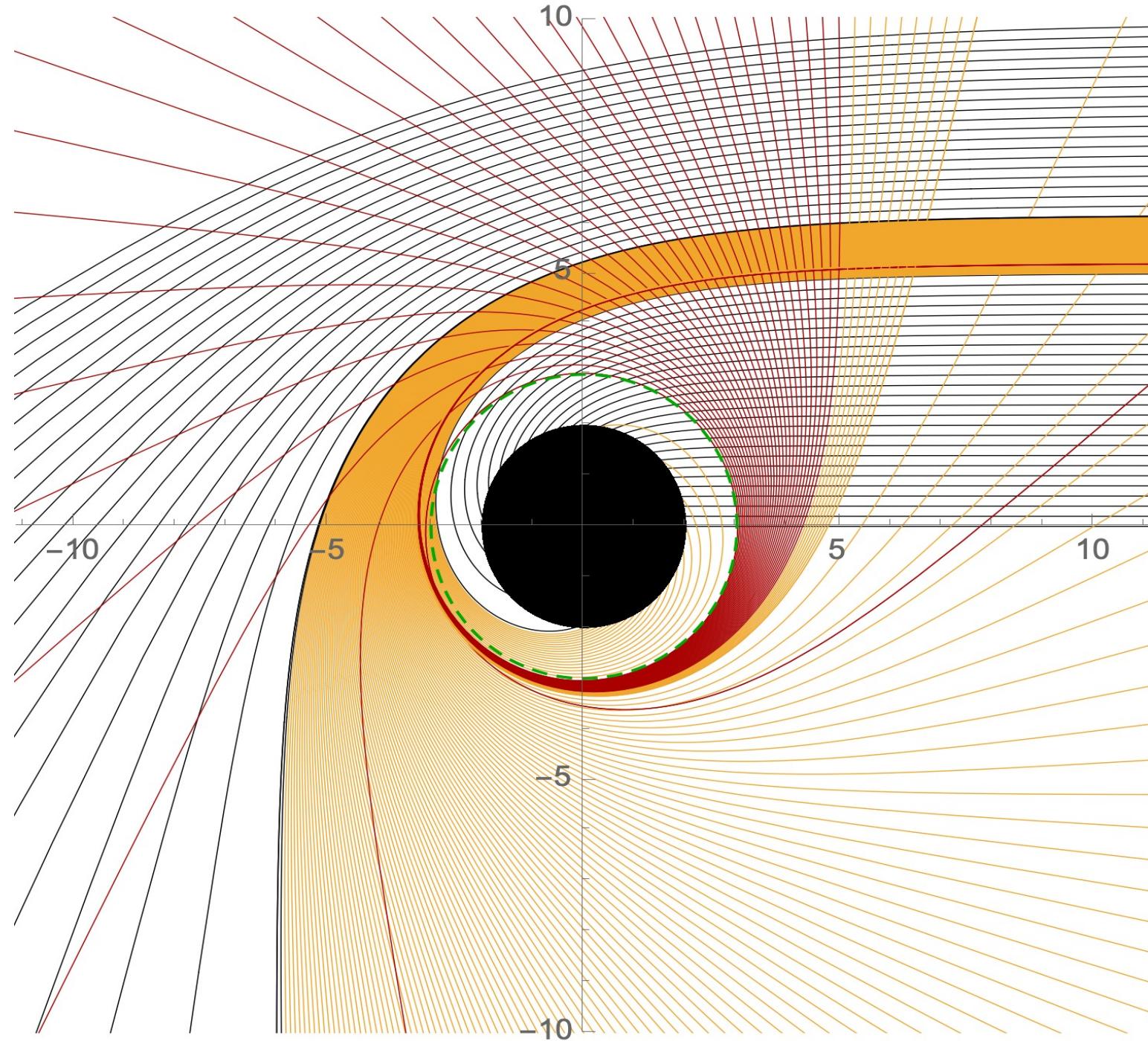


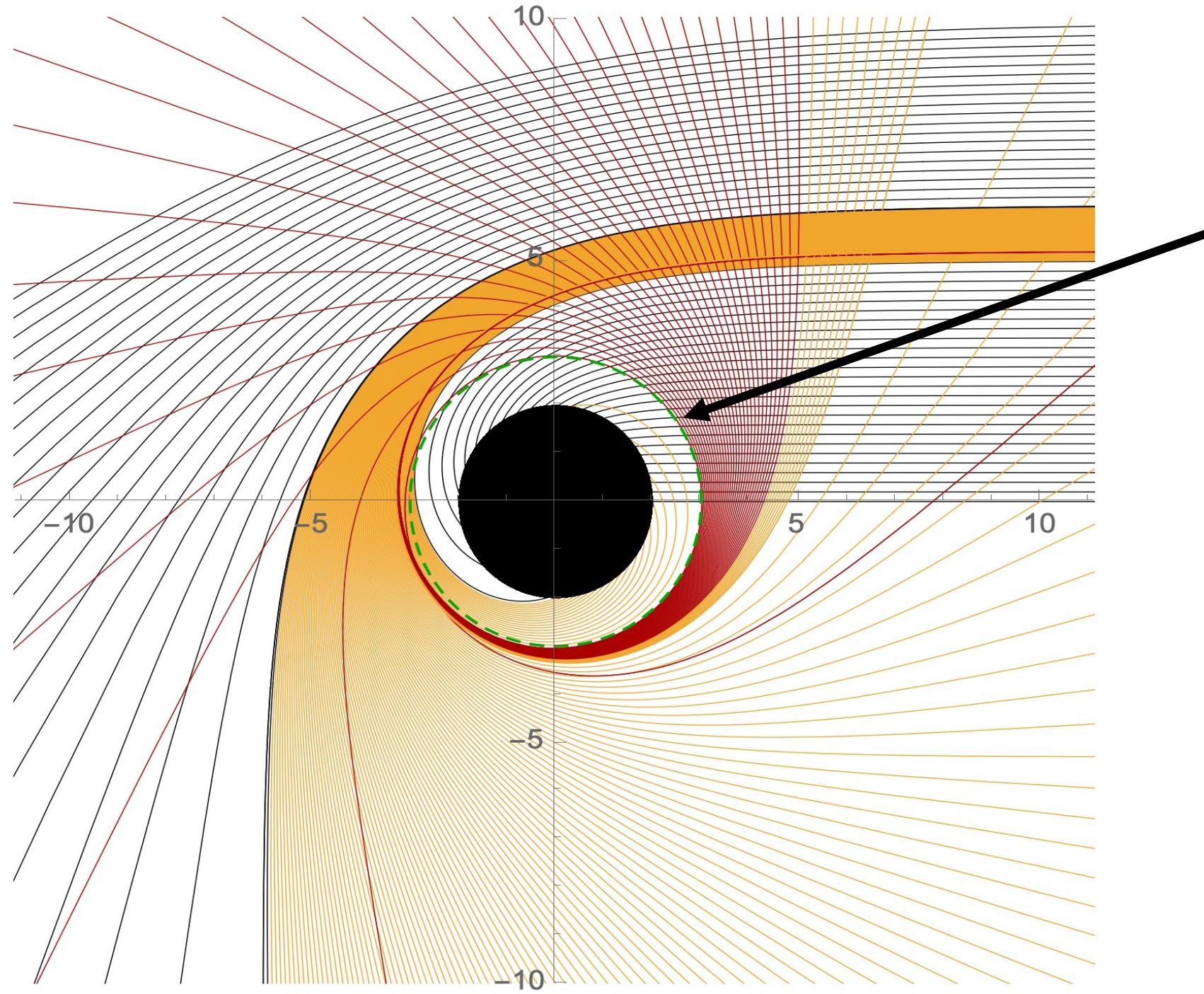
# Parametrización de sombras en el espacio-tiempo de Kerr

Mohsen Fathi

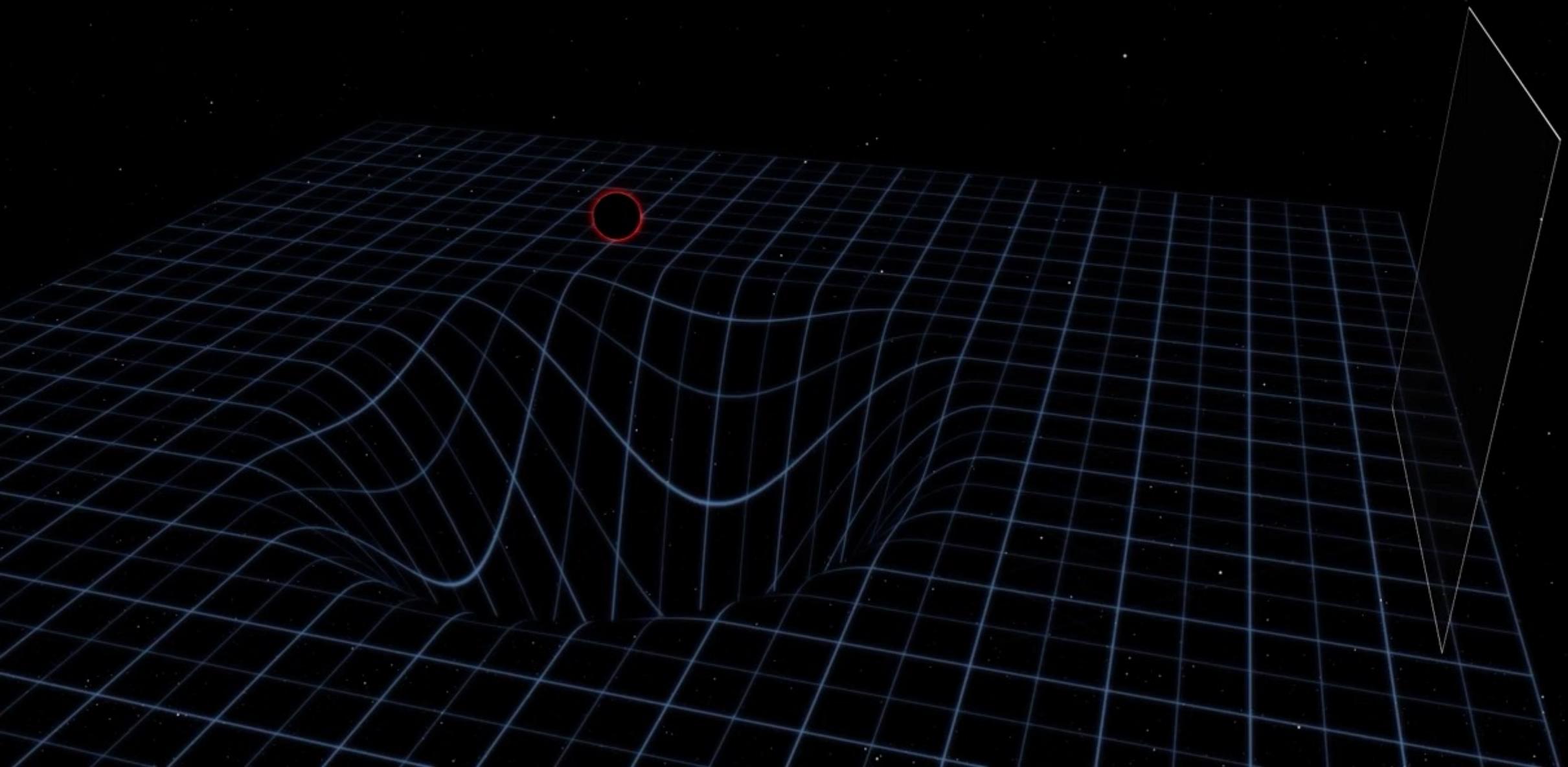
23 Nov. 2021

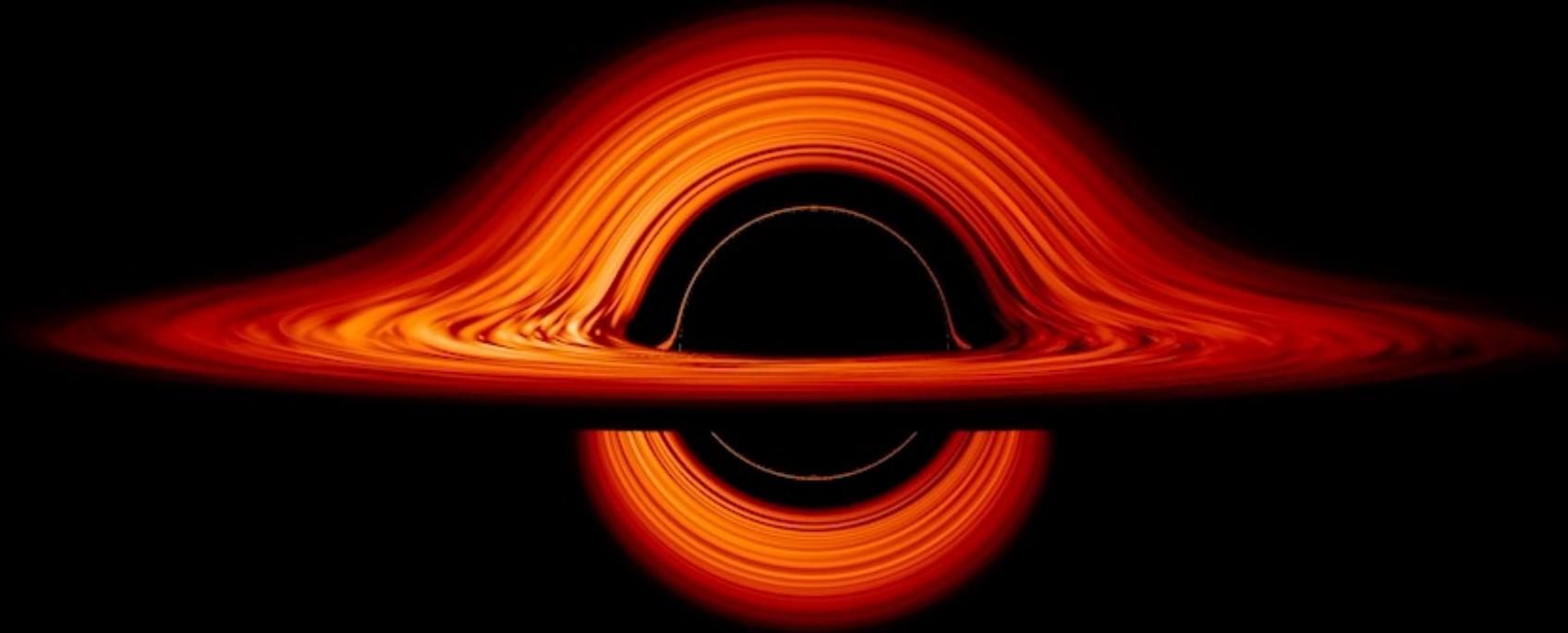






**n=0**







# Cálculos

# Cálculos

- Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr

# Cálculos

- **Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr**

1. Consideramos la métrica del espacio-tiempo que se da en las famosas coordenadas de Boyer-Lindquist:

# Cálculos

- **Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr**

1. Consideramos la métrica del espacio-tiempo que se da en las famosas coordenadas de Boyer-Lindquist:

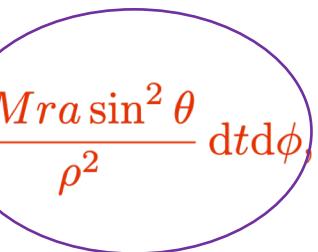
$$ds^2 = - \left( 1 - \frac{2Mr}{\rho^2} \right) dt^2 + \frac{\rho^2}{\Delta} dr^2 + \rho^2 d\theta^2 + \sin^2 \theta \left( r^2 + a^2 + \frac{2Mra^2 \sin^2 \theta}{\rho^2} \right) d\phi^2 - \frac{4Mra \sin^2 \theta}{\rho^2} dt d\phi,$$

# Cálculos

- **Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr**

1. Consideramos la métrica del espacio-tiempo que se da en las famosas coordenadas de Boyer-Lindquist:

$$ds^2 = - \left( 1 - \frac{2Mr}{\rho^2} \right) dt^2 + \frac{\rho^2}{\Delta} dr^2 + \rho^2 d\theta^2 + \sin^2 \theta \left( r^2 + a^2 + \frac{2Mra^2 \sin^2 \theta}{\rho^2} \right) d\phi^2 - \frac{4Mra \sin^2 \theta}{\rho^2} dt d\phi,$$



término cruzado

# Cálculos

- Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr

1. Consideramos la métrica del espacio-tiempo que se da en las famosas coordenadas de Boyer-Lindquist:

$$ds^2 = - \left( 1 - \frac{2Mr}{\rho^2} \right) dt^2 + \frac{\rho^2}{\Delta} dr^2 + \rho^2 d\theta^2 + \sin^2 \theta \left( r^2 + a^2 + \frac{2Mra^2 \sin^2 \theta}{\rho^2} \right) d\phi^2 - \frac{4Mra \sin^2 \theta}{\rho^2} dt d\phi,$$

término cruzado

significado de un espacio-tiempo estacionario

# Cálculos

- Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr

1. Consideramos la métrica del espacio-tiempo que se da en las famosas coordenadas de Boyer-Lindquist:

$$ds^2 = - \left( 1 - \frac{2Mr}{\rho^2} \right) dt^2 + \frac{\rho^2}{\Delta} dr^2 + \rho^2 d\theta^2 + \sin^2 \theta \left( r^2 + a^2 + \frac{2Mra^2 \sin^2 \theta}{\rho^2} \right) d\phi^2 - \frac{4Mra \sin^2 \theta}{\rho^2} dt d\phi,$$

término cruzado

significado de un espacio-tiempo estacionario

$$\Delta = r^2 + a^2 - 2Mr$$

$$\rho^2 = r^2 + a^2 \cos^2 \theta$$

# Cálculos

- Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr

1. Consideramos la métrica del espacio-tiempo que se da en las famosas coordenadas de Boyer-Lindquist:

$$ds^2 = - \left( 1 - \frac{2Mr}{\rho^2} \right) dt^2 + \frac{\rho^2}{\Delta} dr^2 + \rho^2 d\theta^2 + \sin^2 \theta \left( r^2 + a^2 + \frac{2Mra^2 \sin^2 \theta}{\rho^2} \right) d\phi^2 - \frac{4Mra \sin^2 \theta}{\rho^2} dt d\phi,$$

término cruzado

significado de un espacio-tiempo estacionario

$$a = 0$$

$$\Delta = r^2 + a^2 - 2Mr$$

$$\rho^2 = r^2 + a^2 \cos^2 \theta$$

$$ds_{\text{Sch}}^2 = \left( 1 - \frac{2M}{r} \right) dt^2 + \frac{1}{1 - \frac{2M}{r}} dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\phi^2$$

## Cálculos

- Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr

2. Hay dos hipersuperficies que definen los horizontes del agujero negro:

## Cálculos

- **Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr**

2. Hay dos hipersuperficies que definen los horizontes del agujero negro:

$$r_+ = M + \sqrt{M^2 - a^2}$$

$$r_- = M - \sqrt{M^2 - a^2}$$

# Cálculos

- **Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr**

2. Hay dos hipersuperficies que definen los horizontes del agujero negro:

$$r_+ = M + \sqrt{M^2 - a^2}$$

$$r_- = M - \sqrt{M^2 - a^2}$$



horizonte de eventos

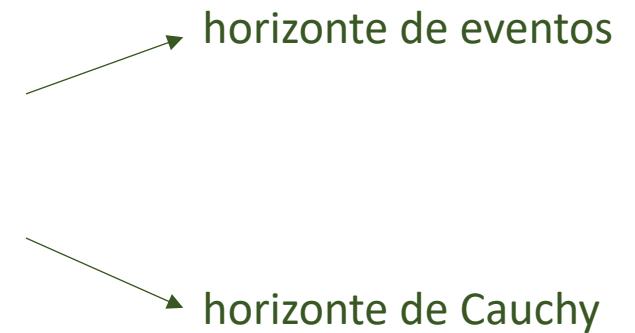
# Cálculos

- Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr

2. Hay dos hipersuperficies que definen los horizontes del agujero negro:

$$r_+ = M + \sqrt{M^2 - a^2}$$

$$r_- = M - \sqrt{M^2 - a^2}$$



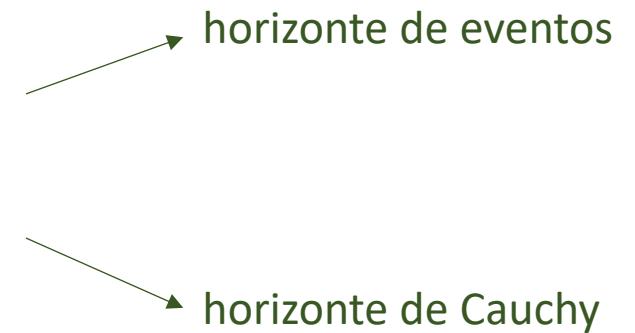
# Cálculos

- **Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr**

2. Hay dos hipersuperficies que definen los horizontes del agujero negro:

$$r_+ = M + \sqrt{M^2 - a^2}$$

$$r_- = M - \sqrt{M^2 - a^2}$$



3. También hay una hipersuperficie dentro de la cual, no puede existir ninguna partícula estática y define un [límite estático](#)

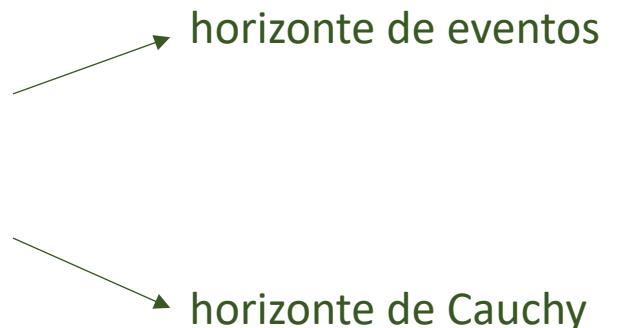
# Cálculos

- **Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr**

2. Hay dos hipersuperficies que definen los horizontes del agujero negro:

$$r_+ = M + \sqrt{M^2 - a^2}$$

$$r_- = M - \sqrt{M^2 - a^2}$$



3. También hay una hipersuperficie dentro de la cual, no puede existir ninguna partícula estática y define un **límite estático**:

$$r_{\text{SL}} = M + \sqrt{M^2 - a^2 \cos^2 \theta}$$

## Cálculos

- **Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr**

4. Las ecuaciones de movimiento para los rayos de luz se obtienen mediante el método de Hamilton-Jacobi y conducen a ecuaciones diferenciales de primer orden

## Cálculos

- **Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr**

4. Las ecuaciones de movimiento para los rayos de luz se obtienen mediante el método de Hamilton-Jacobi y conducen a ecuaciones diferenciales de primer orden:

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$

$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

$$\rho^2 \frac{dt}{d\lambda} = \frac{\omega_0 \Sigma^2 - 2MaLr}{\Delta}$$

## Cálculos

- **Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr**

4. Las ecuaciones de movimiento para los rayos de luz se obtienen mediante el método de Hamilton-Jacobi y conducen a ecuaciones diferenciales de primer orden:

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$

$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

$$\rho^2 \frac{dt}{d\lambda} = \frac{\omega_0 \Sigma^2 - 2MaLr}{\Delta}$$

# Cálculos

- **Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr**

4. Las ecuaciones de movimiento para los rayos de luz se obtienen mediante el método de Hamilton-Jacobi y conducen a ecuaciones diferenciales de primer orden:

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$

$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

$$\rho^2 \frac{dt}{d\lambda} = \frac{\omega_0 \Sigma^2 - 2MaLr}{\Delta}$$

# Cálculos

- Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr

4. Las ecuaciones de movimiento para los rayos de luz se obtienen mediante el método de Hamilton-Jacobi y conducen a ecuaciones diferenciales de primer orden:

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)} \quad \mathcal{R}(r) = [\omega_0(r^2 + a^2) - aL]^2 - \Delta [D + (L - a\omega_0)^2]$$

$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

$$\rho^2 \frac{dt}{d\lambda} = \frac{\omega_0 \Sigma^2 - 2MaLr}{\Delta}$$

# Cálculos

- Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr

4. Las ecuaciones de movimiento para los rayos de luz se obtienen mediante el método de Hamilton-Jacobi y conducen a ecuaciones diferenciales de primer orden:

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)} \quad \mathcal{R}(r) = [\omega_0(r^2 + a^2) - aL]^2 - \Delta [D + (L - a\omega_0)^2]$$

constante de Carter

$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

$$\rho^2 \frac{dt}{d\lambda} = \frac{\omega_0 \Sigma^2 - 2MaLr}{\Delta}$$

# Cálculos

- Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr

4. Las ecuaciones de movimiento para los rayos de luz se obtienen mediante el método de Hamilton-Jacobi y conducen a ecuaciones diferenciales de primer orden:

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$
$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$
$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$
$$\rho^2 \frac{dt}{d\lambda} = \frac{\omega_0 \Sigma^2 - 2MaLr}{\Delta}$$
$$\mathcal{R}(r) = [\omega_0(r^2 + a^2) - aL]^2 - \Delta [D + (L - a\omega_0)^2]$$
$$\Theta(\theta) = D - \cos^2 \theta (L^2 \csc^2 \theta - a^2 \omega_0^2)$$

# Cálculos

- Geodésicas en el espacio-tiempo de Kerr

4. Las ecuaciones de movimiento para los rayos de luz se obtienen mediante el método de Hamilton-Jacobi y conducen a ecuaciones diferenciales de primer orden:

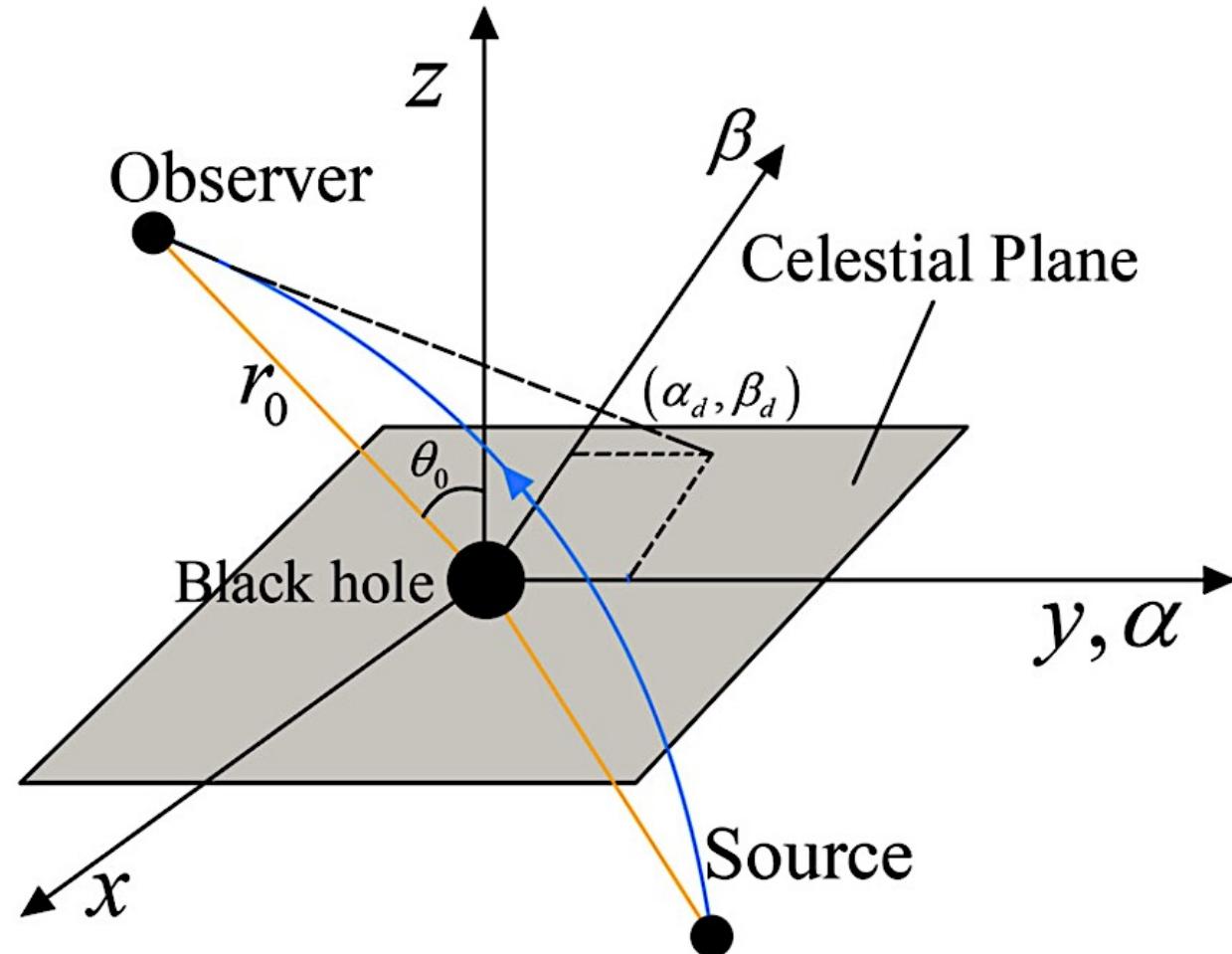
$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$
$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$
$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$
$$\rho^2 \frac{dt}{d\lambda} = \frac{\omega_0 \Sigma^2 - 2MaLr}{\Delta}$$
$$\mathcal{R}(r) = [\omega_0(r^2 + a^2) - aL]^2 - \Delta [D + (L - a\omega_0)^2]$$
$$\Theta(\theta) = D - \cos^2 \theta (L^2 \csc^2 \theta - a^2 \omega_0^2)$$
$$\Sigma^2 = \rho^2 (r^2 + a^2) + 2Mra^2 \sin^2 \theta$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

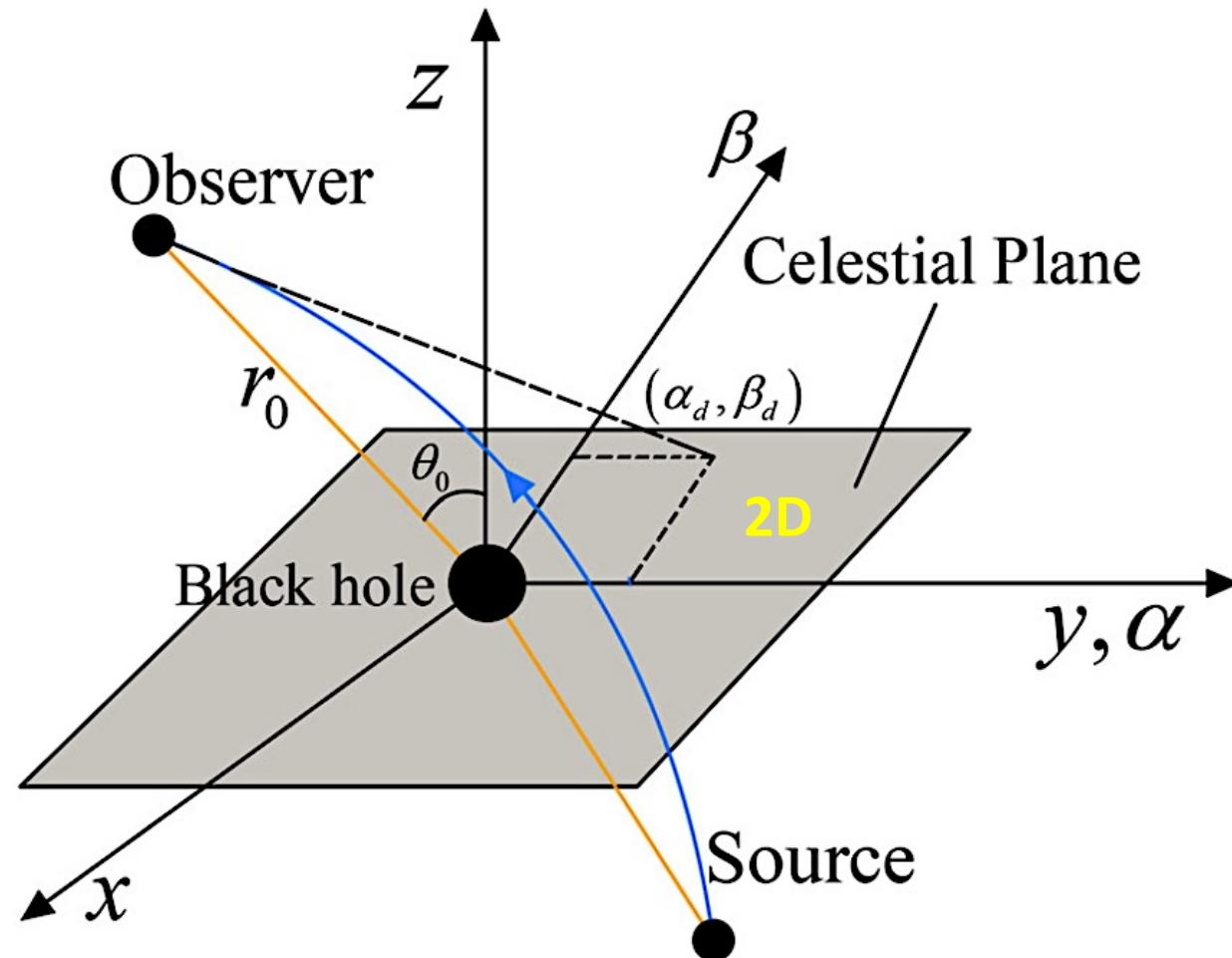
# Cálculos

- Parametrización de la sombra



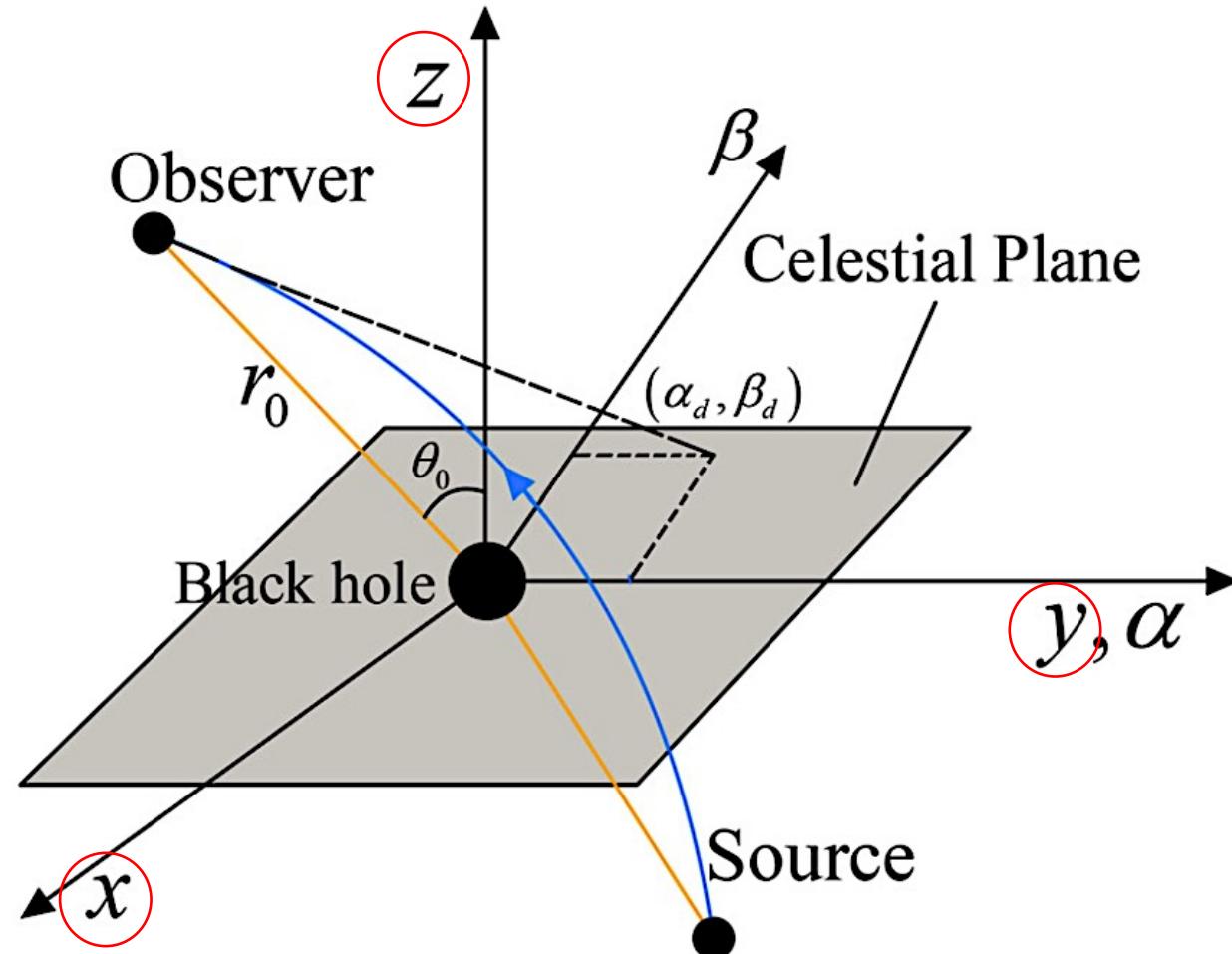
# Cálculos

- Parametrización de la sombra



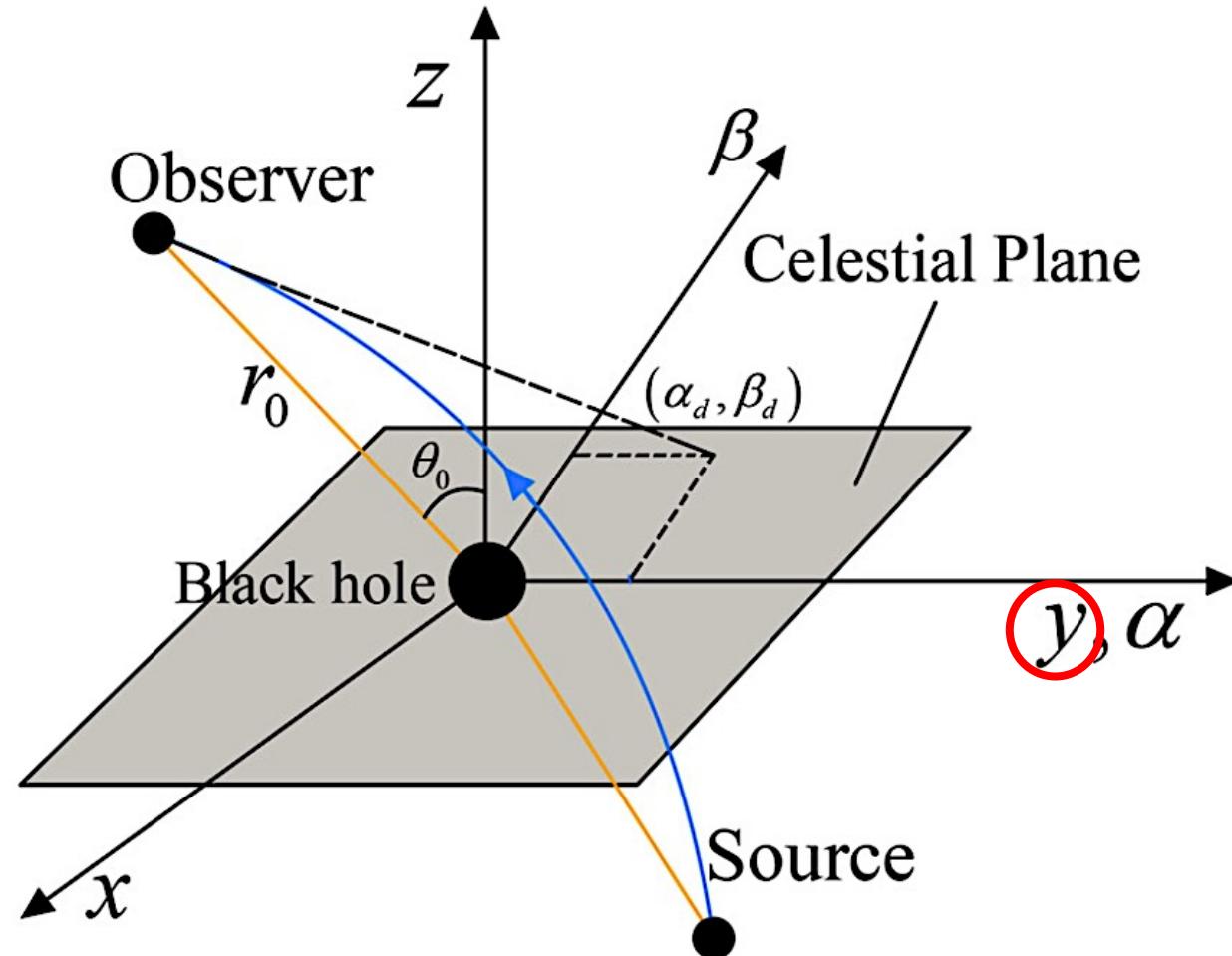
# Cálculos

- Parametrización de la sombra



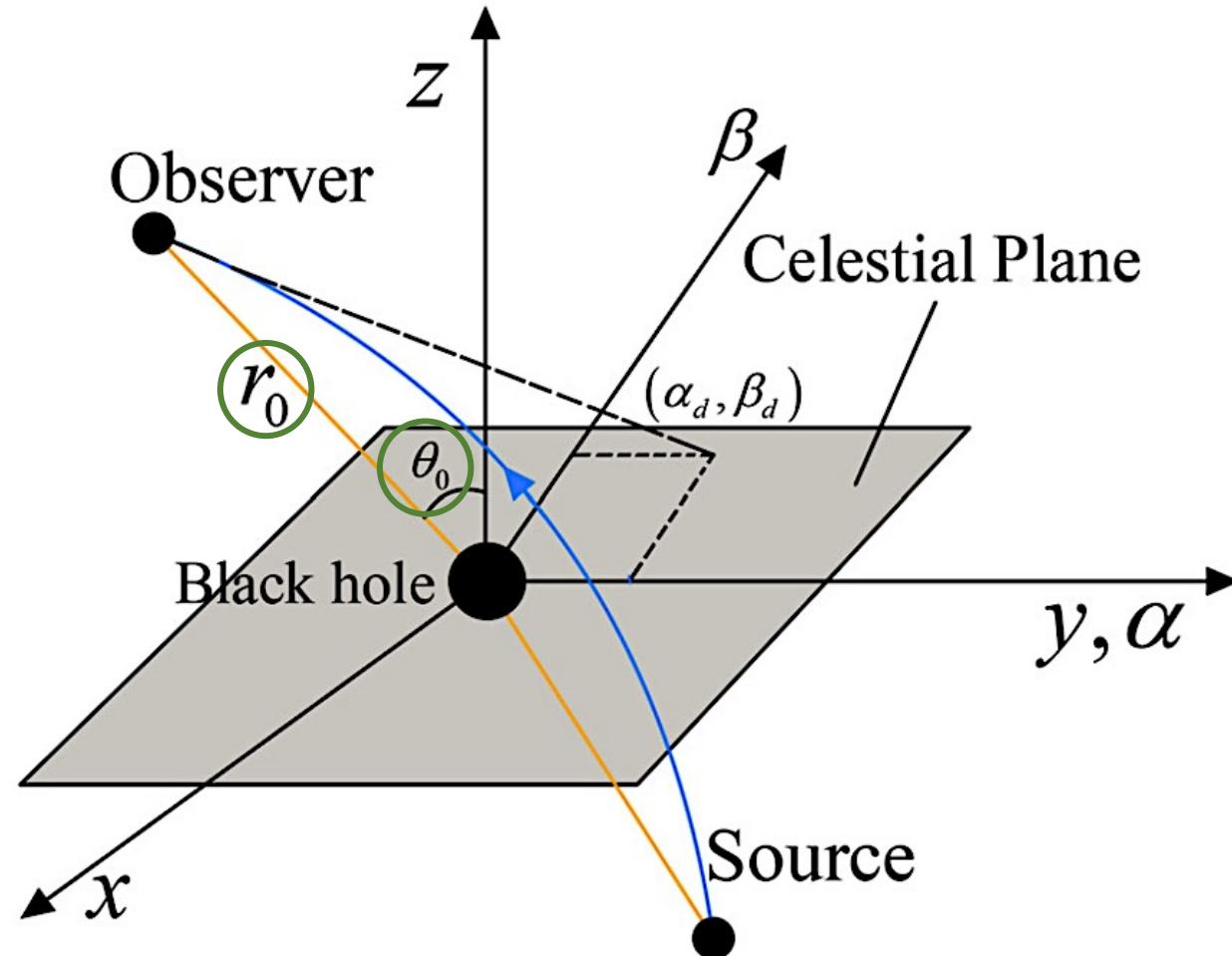
# Cálculos

- Parametrización de la sombra



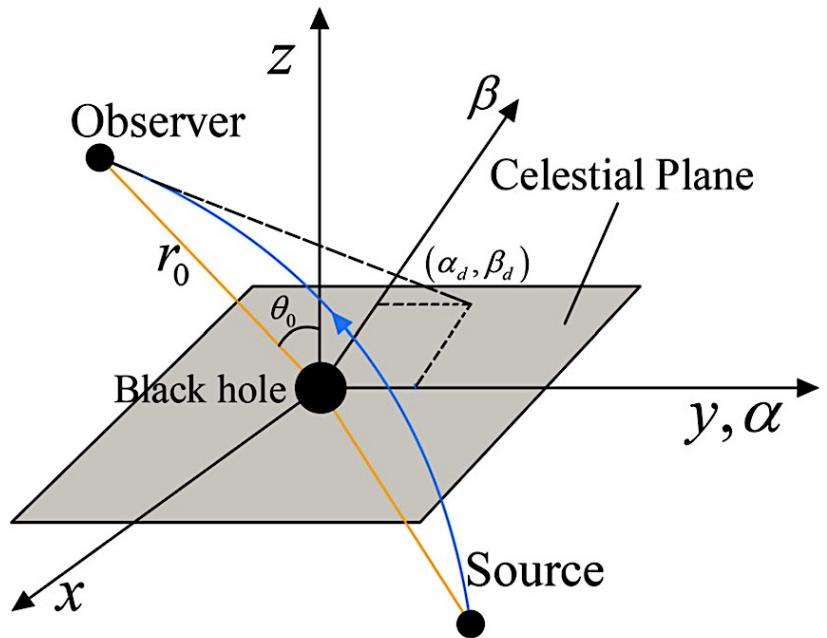
# Cálculos

- Parametrización de la sombra



# Cálculos

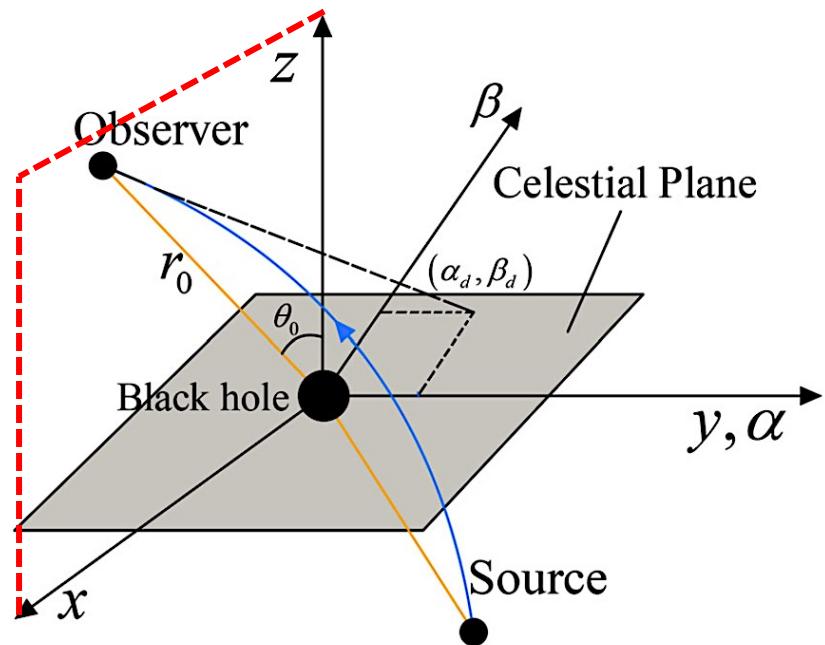
- Parametrización de la sombra



- Supuestos

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

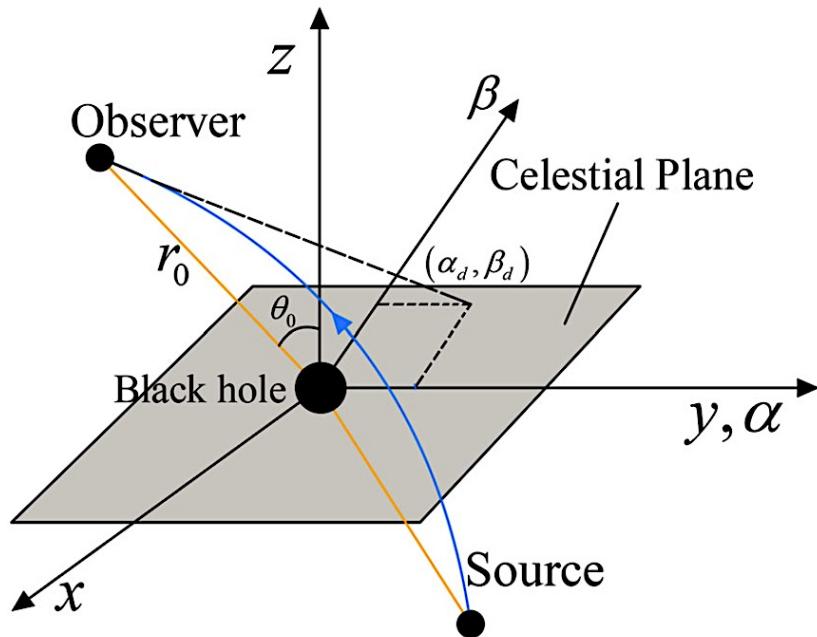


## ➤ Supuestos

- El observador está en el plano  $x-z$  de modo que  $\phi_0 = 0$ .

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



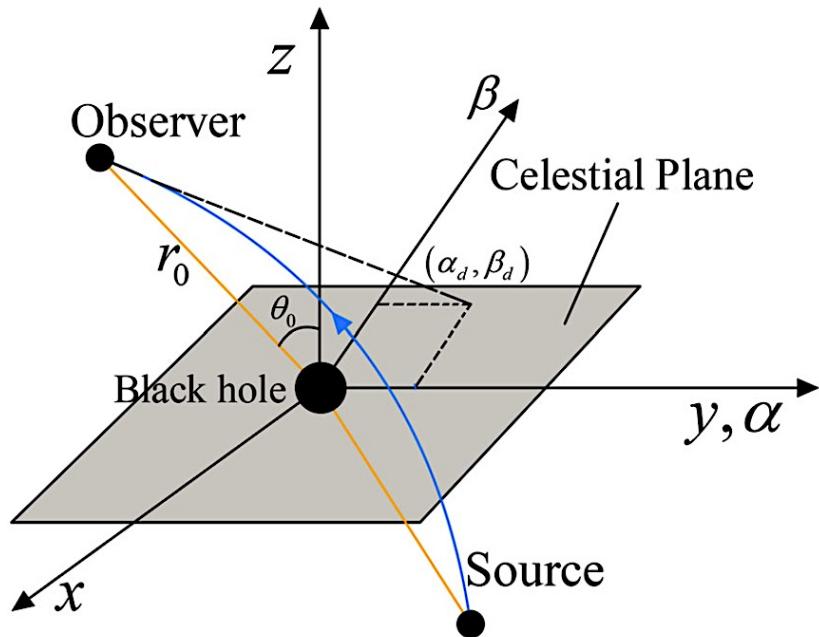
➤ Supuestos

- El observador está en el plano  $x-z$  de modo que  $\phi_0 = 0$ .
- Los rayos de luz viajan en la curva paramétrica:

$$\gamma(r) = (x(r), y(r), z(r))$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



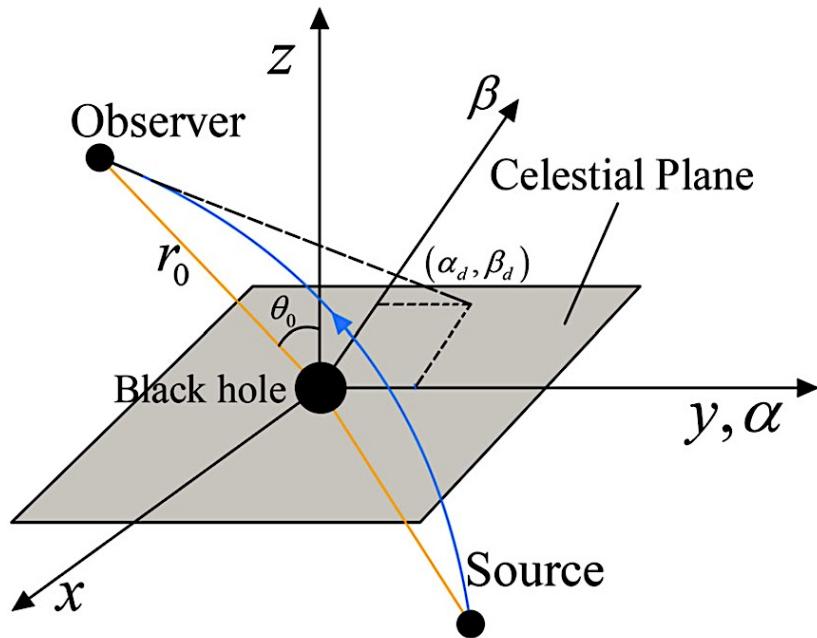
➤ Supuestos

- El observador está en el plano  $x-z$  de modo que  $\phi_0 = 0$ .
- Los rayos de luz viajan en la curva paramétrica:

$$\gamma(r) = (x(\textcolor{red}{r}), y(r), z(r))$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



➤ Supuestos

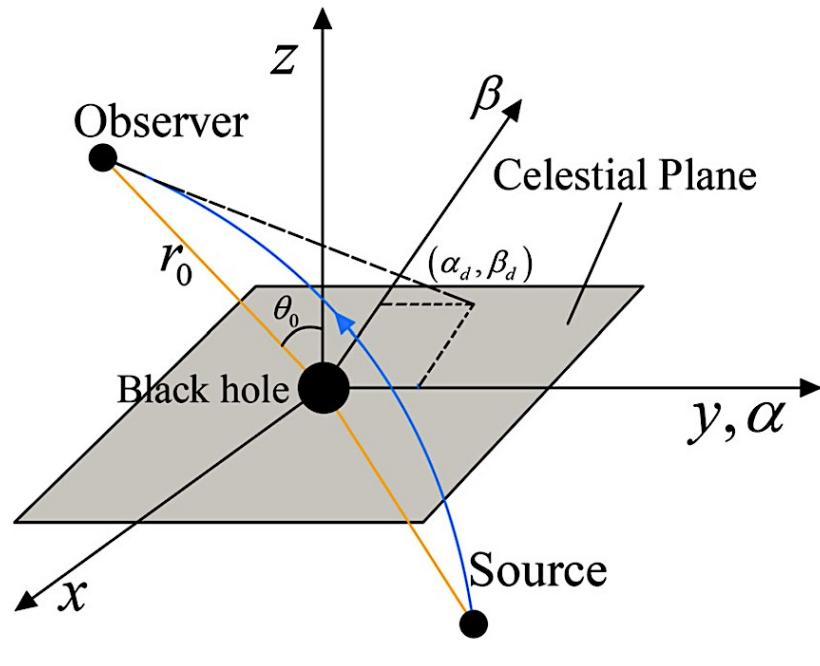
- El observador está en el plano  $x-z$  de modo que  $\phi_0 = 0$ .
- Los rayos de luz viajan en la curva paramétrica:

$$\gamma(r) = (x(r), y(r), z(r))$$

$\curvearrowright r^2 = x^2 + y^2 + z^2$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



➤ Supuestos

- El observador está en el plano  $x-z$  de modo que  $\phi_0 = 0$ .
- Los rayos de luz viajan en la curva paramétrica:

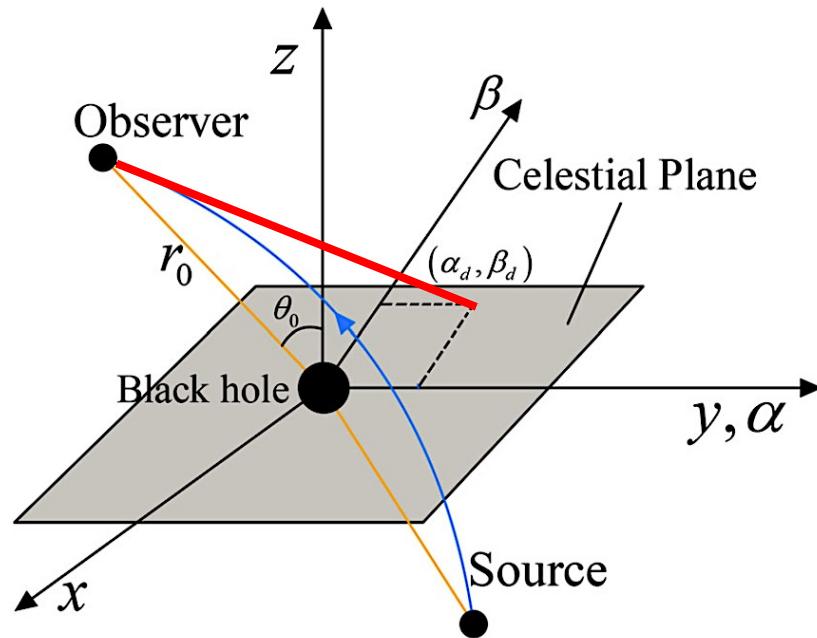
$$\gamma(r) = (x(r), y(r), z(r))$$
$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2$$

- La tangente a esta curva en la posición de observador:

$$\left( \frac{dx}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{x}} + \left( \frac{dy}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{y}} + \left( \frac{dz}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{z}}$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



➤ Supuestos

- El observador está en el plano  $x-z$  de modo que  $\phi_0 = 0$ .
- Los rayos de luz viajan en la curva paramétrica:

$$\gamma(r) = (x(r), y(r), z(r))$$

$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2$$

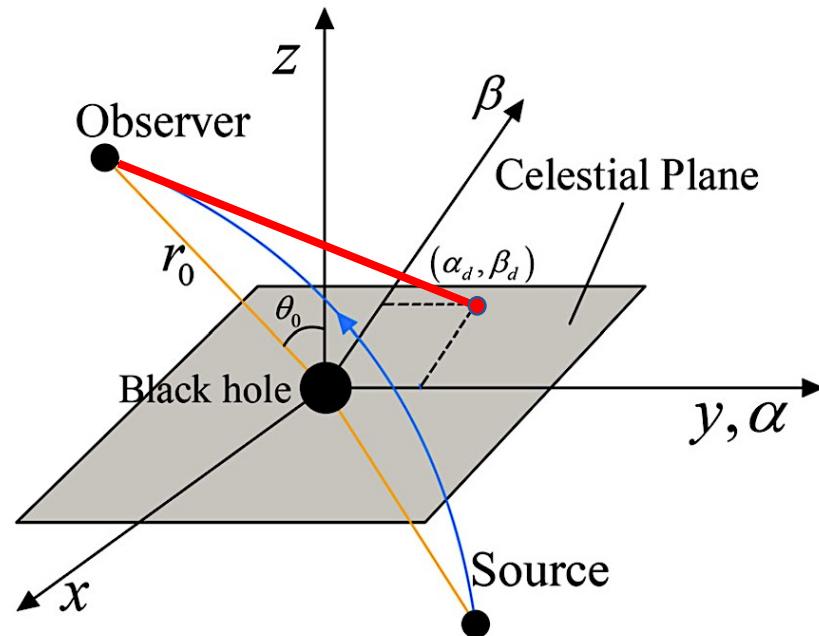
- La tangente a esta curva en la posición de observador:

$$\left( \frac{dx}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{x}} + \left( \frac{dy}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{y}} + \left( \frac{dz}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{z}}$$

una linea recta ←

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



- El punto  $(\alpha_d, \beta_d)$  es sobre esta linea.

## ➤ Supuestos

- El observador está en el plano  $x-z$  de modo que  $\phi_0 = 0$ .
- Los rayos de luz viajan en la curva paramétrica:

$$\gamma(r) = (x(r), y(r), z(r))$$

$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2$$

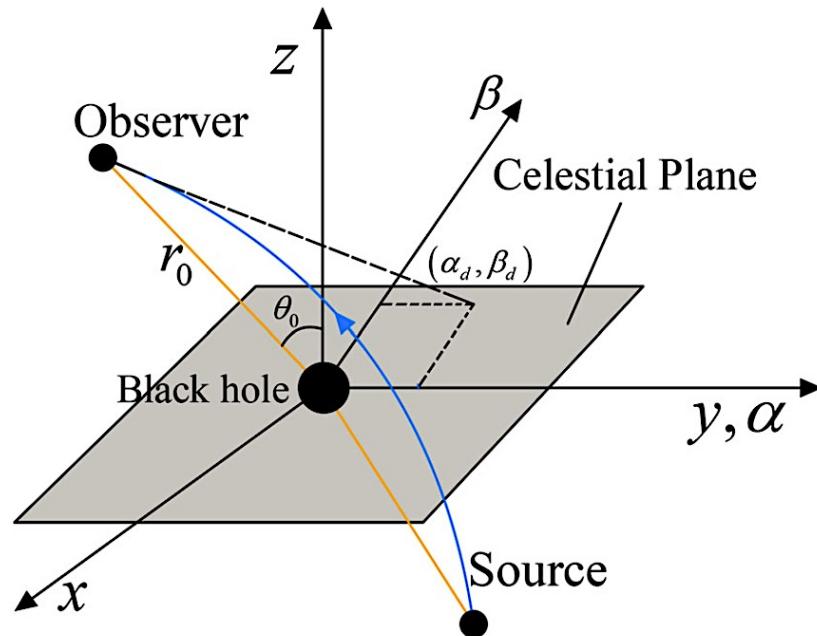
- La tangente a esta curva en la posición de observador:

$$\left( \frac{dx}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{x}} + \left( \frac{dy}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{y}} + \left( \frac{dz}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{z}}$$

una linea recta ←

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



- El punto  $(\alpha_d, \beta_d)$  es sobre esta linea.
- En el Sistema  $(x,y,z)$ :

## ➤ Supuestos

- El observador está en el plano  $x-z$  de modo que  $\phi_0 = 0$ .
- Los rayos de luz viajan en la curva paramétrica:

$$\gamma(r) = (x(r), y(r), z(r))$$

$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2$$

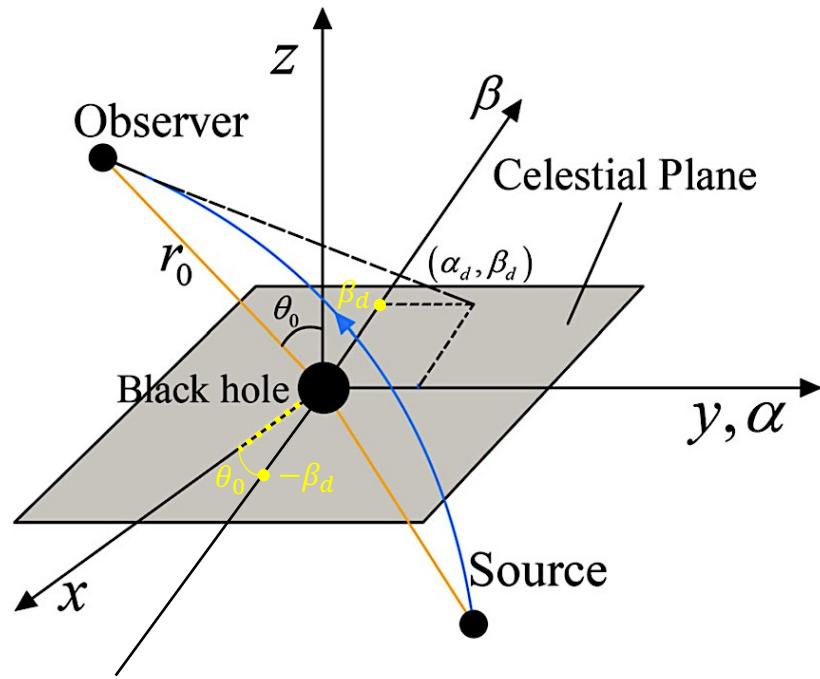
- La tangente a esta curva en la posición de observador:

$$\left( \frac{dx}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{x}} + \left( \frac{dy}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{y}} + \left( \frac{dz}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{z}}$$

una linea recta ←

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



- El punto  $(\alpha_d, \beta_d)$  es sobre esta linea.

$$x_d = -\beta_d \cos \theta_0$$

- En el Sistema  $(x,y,z)$ :

## ➤ Supuestos

- El observador está en el plano  $x-z$  de modo que  $\phi_0 = 0$ .
- Los rayos de luz viajan en la curva paramétrica:

$$\gamma(r) = (x(r), y(r), z(r))$$

$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2$$

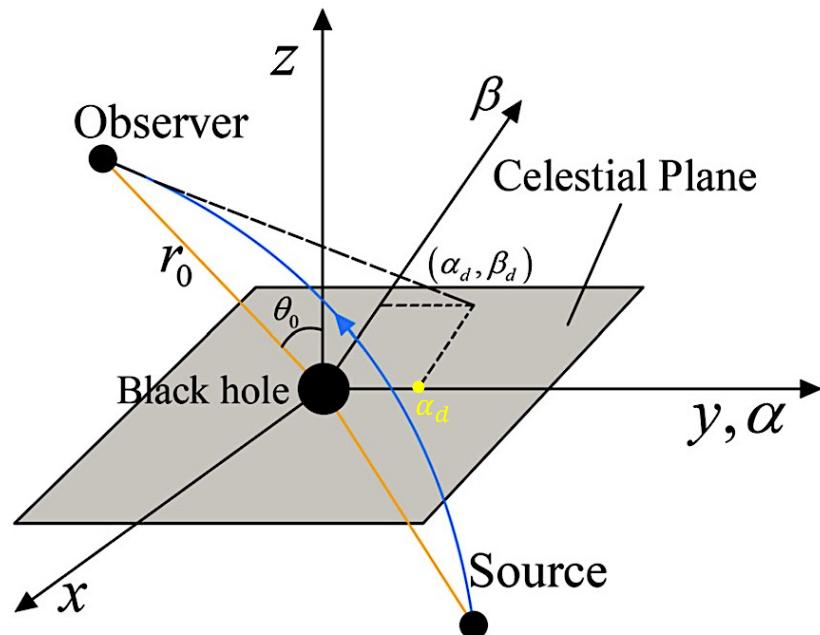
- La tangente a esta curva en la posición de observador:

$$\left( \frac{dx}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{x}} + \left( \frac{dy}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{y}} + \left( \frac{dz}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{z}}$$

una linea recta ←

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



- El punto  $(\alpha_d, \beta_d)$  es sobre esta linea.

$$x_d = -\beta_d \cos \theta_0$$

- En el Sistema  $(x,y,z)$ :

$$y_d = \alpha_d$$

## ➤ Supuestos

- El observador está en el plano  $x-z$  de modo que  $\phi_0 = 0$ .
- Los rayos de luz viajan en la curva paramétrica:

$$\gamma(r) = (x(r), y(r), z(r))$$

$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2$$

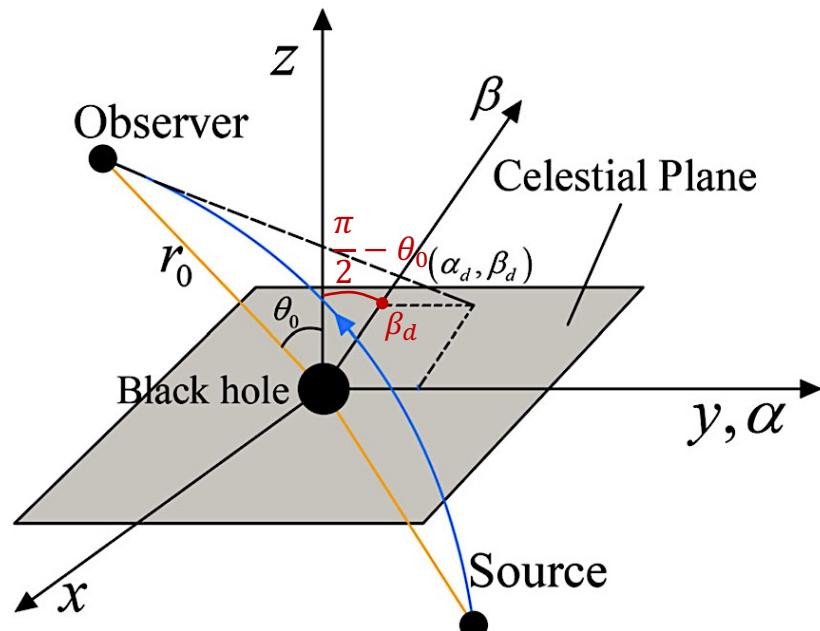
- La tangente a esta curva en la posición de observador:

$$\left( \frac{dx}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{x}} + \left( \frac{dy}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{y}} + \left( \frac{dz}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{z}}$$

una linea recta ←

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



- El punto  $(\alpha_d, \beta_d)$  es sobre esta linea.

$$x_d = -\beta_d \cos \theta_0$$

- En el Sistema  $(x,y,z)$ :

$$y_d = \alpha_d$$

$$z_d = \beta_d \cos\left(\frac{\pi}{2} - \theta_0\right) = \beta_d \sin \theta_0$$

## ➤ Supuestos

- El observador está en el plano  $x-z$  de modo que  $\phi_0 = 0$ .
- Los rayos de luz viajan en la curva paramétrica:

$$\gamma(r) = (x(r), y(r), z(r))$$

$$r^2 = x^2 + y^2 + z^2$$

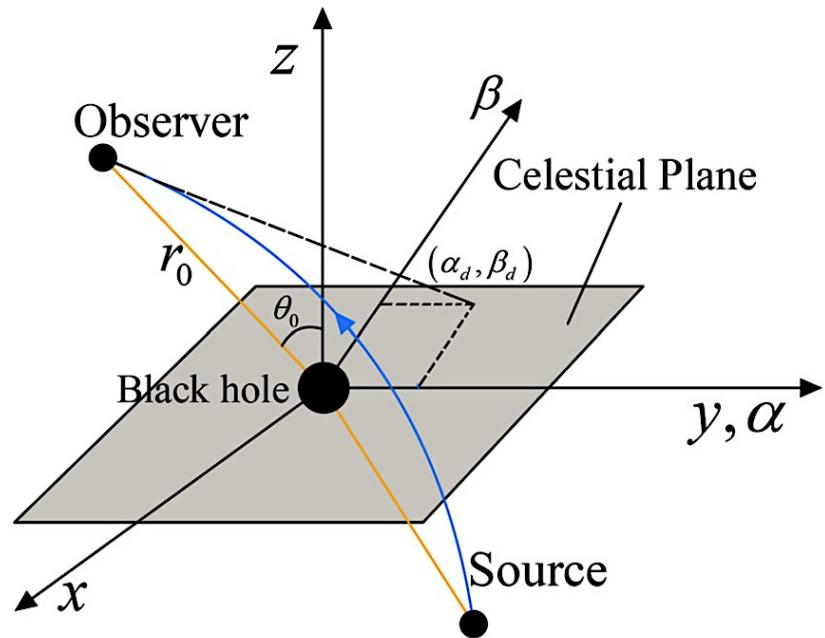
- La tangente a esta curva en la posición de observador:

$$\left( \frac{dx}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{x}} + \left( \frac{dy}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{y}} + \left( \frac{dz}{dr} \right)_{r_0} \hat{\mathbf{z}}$$

una linea recta ←

# Cálculos

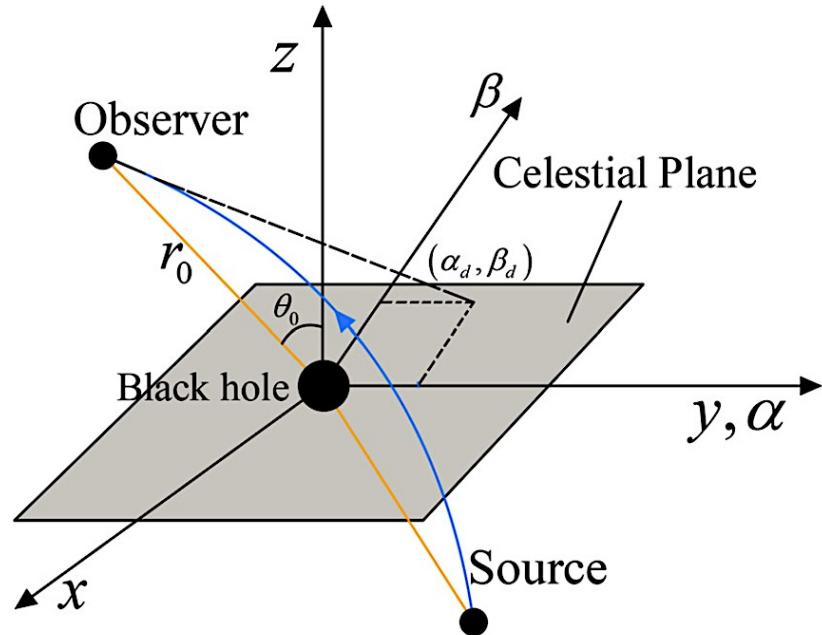
- Parametrización de la sombra



- Resumen de las condiciones iniciales

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



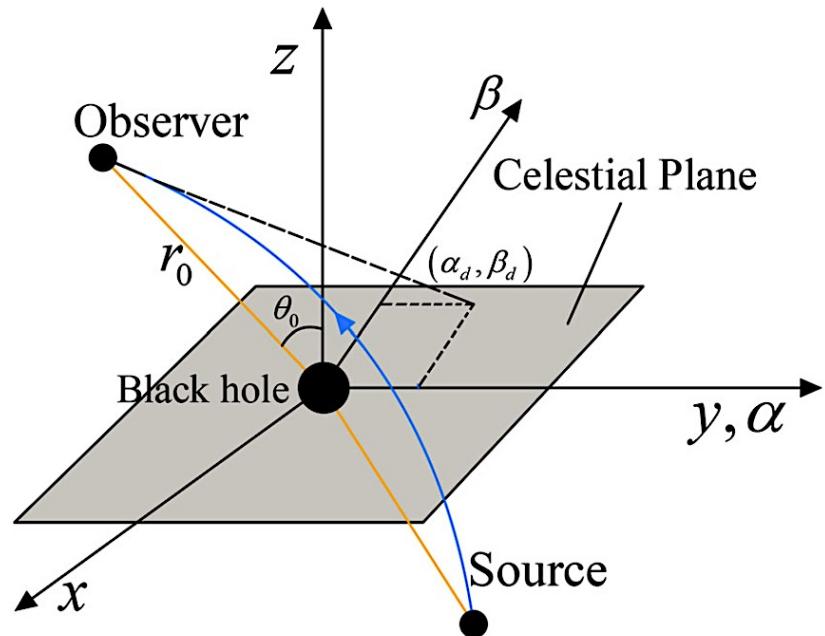
## ➤ Resumen de las condiciones iniciales

- Tenemos un punto:

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



## ➤ Resumen de las condiciones iniciales

- Tenemos un punto:

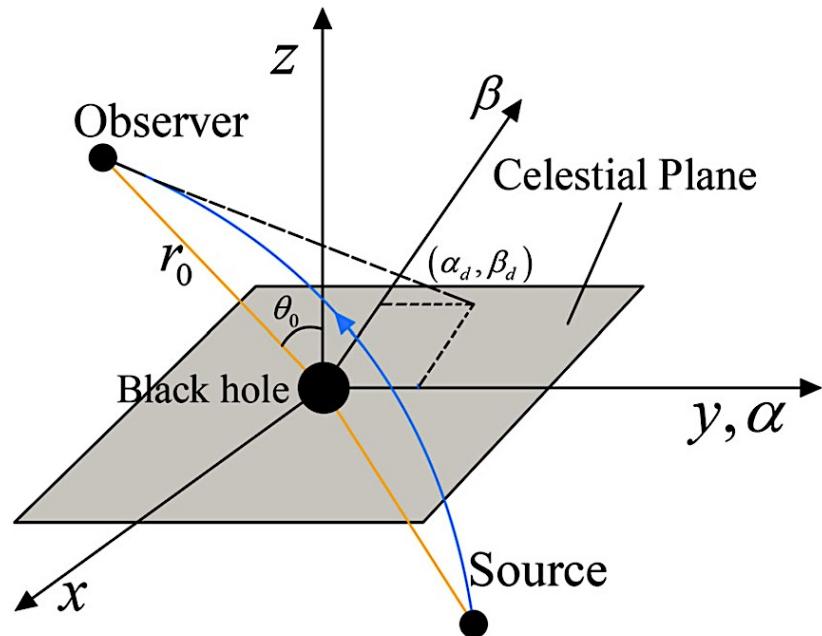
$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

- Tenemos un vector tangente:

$$\vec{V} = \left( \frac{dx}{dr}, \frac{dy}{dr}, \frac{dz}{dr} \right)$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



## ➤ Resumen de las condiciones iniciales

- Tenemos un punto:

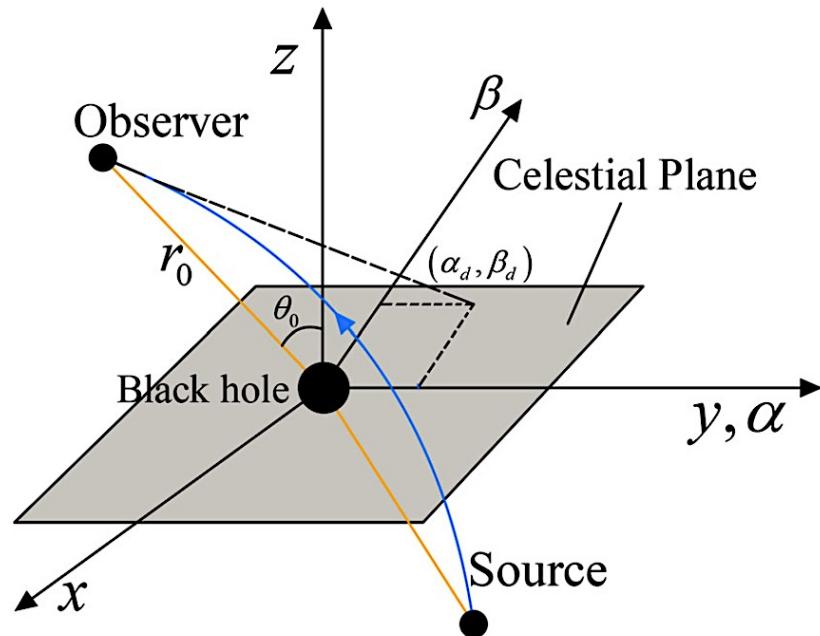
$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

- Tenemos un vector tangente:

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



- Tenemos un vector tangente:

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

## ➤ Resumen de las condiciones iniciales

- Tenemos un punto:

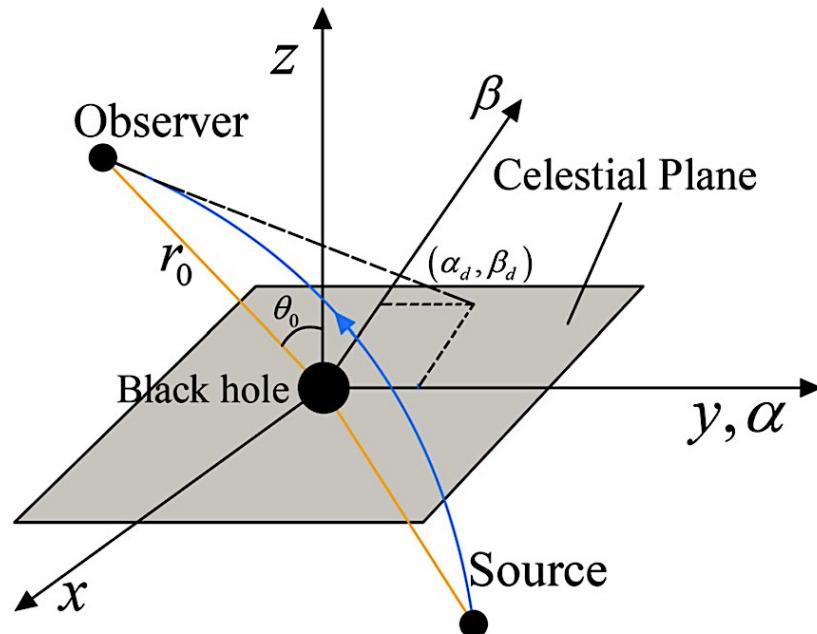
$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

- Tenemos un vector tangente:

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



- Tenemos un vector tangente:

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

- En coordenadas esféricas:

$$x = r \sin \theta \cos \phi$$

$$y = r \sin \theta \sin \phi$$

$$z = r \cos \theta$$

## ➤ Resumen de las condiciones iniciales

- Tenemos un punto:

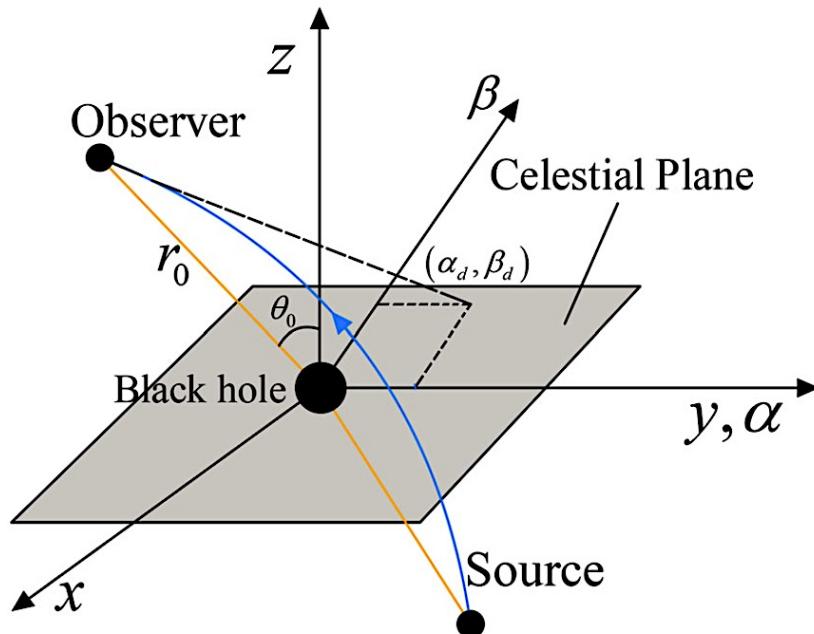
$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

- Tenemos un vector tangente:

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra



- Tenemos un vector tangente:

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

- En coordenadas esféricas:

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

## ➤ Resumen de las condiciones iniciales

- Tenemos un punto:

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

- Tenemos un vector tangente:

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

$$dz = \cos \theta dr - r \sin \theta d\phi$$

$$dx = \sin \theta \cos \phi dr + r \cos \phi \cos \theta d\theta - r \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = \sin \theta \sin \phi dr + r \sin \phi \cos \theta d\theta + r \sin \theta \cos \phi d\phi$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

$$dx = \sin \theta \cos \phi dr + r \cos \phi \cos \theta d\theta - r \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = \sin \theta \sin \phi dr + r \sin \phi \cos \theta d\theta + r \sin \theta \cos \phi d\phi$$

$$dz = \cos \theta dr - r \sin \theta d\phi$$

# Cálculos

- **Parametrización de la sombra**

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

$$dx = \sin \theta \cos \phi dr + r \cos \phi \cos \theta d\theta - r \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = \sin \theta \sin \phi dr + r \sin \phi \cos \theta d\theta + r \sin \theta \cos \phi d\phi$$

$$dz = \cos \theta dr - r \sin \theta d\phi$$

- En el punto del observador:  $z_0 = z_0 + r_0 \frac{dz}{dr} \Big|_{r_0}$

# Cálculos

- **Parametrización de la sombra**

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

$$dx = \sin \theta \cos \phi dr + r \cos \phi \cos \theta d\theta - r \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = \sin \theta \sin \phi dr + r \sin \phi \cos \theta d\theta + r \sin \theta \cos \phi d\phi$$

$$dz = \cos \theta dr - r \sin \theta d\phi$$

- En el punto del observador:  $z_0 = z_0 + r_0 \frac{dz}{dr} \Big|_{r_0}$

$$r_0 \cos \theta_0 - r_0^2 \sin \theta_0 \frac{d\theta}{dr} \Big|_{r_0} = 0 \quad \leftarrow$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

$$dx = \sin \theta \cos \phi dr + r \cos \phi \cos \theta d\theta - r \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = \sin \theta \sin \phi dr + r \sin \phi \cos \theta d\theta + r \sin \theta \cos \phi d\phi$$

$$dz = \cos \theta dr - r \sin \theta d\phi$$

- En el punto del observador:  $z_0 = z_0 + r_0 \frac{dz}{dr} \Big|_{r_0}$

$$\frac{r_0 \cos \theta_0 - r_0^2 \sin \theta_0 \frac{d\theta}{dr}}{\equiv z_0 = \beta_d \sin \theta_0} \Big|_{r_0} = 0 \quad \leftarrow$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

$$dx = \sin \theta \cos \phi dr + r \cos \phi \cos \theta d\theta - r \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = \sin \theta \sin \phi dr + r \sin \phi \cos \theta d\theta + r \sin \theta \cos \phi d\phi$$

$$dz = \cos \theta dr - r \sin \theta d\phi$$

- En el punto del observador:  $z_0 = z_0 + r_0 \frac{dz}{dr} \Big|_{r_0}$

$$\begin{aligned} & r_0 \cos \theta_0 - r_0^2 \sin \theta_0 \frac{d\theta}{dr} \Big|_{r_0} = 0 \\ & \equiv z_0 = \beta_d \sin \theta_0 \end{aligned}$$

$$\beta_d = r_0^2 \frac{d\theta}{dr} \Big|_{r_0}$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

$$dx = \sin \theta \cos \phi dr + r \cos \phi \cos \theta d\theta - r \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = \sin \theta \sin \phi dr + r \sin \phi \cos \theta d\theta + r \sin \theta \cos \phi d\phi$$

$$dz = \cos \theta dr - r \sin \theta d\phi$$

- En el punto del observador:  $z_0 = z_0 + r_0 \frac{dz}{dr} \Big|_{r_0}$

$$\begin{aligned} & r_0 \cos \theta_0 - r_0^2 \sin \theta_0 \frac{d\theta}{dr} \Big|_{r_0} = 0 \\ & \equiv z_0 = \beta_d \sin \theta_0 \end{aligned}$$

$$\beta_d = r_0^2 \frac{d\theta}{dr} \Big|_{r_0}$$

- En el punto del observador:  $y_0 = y_0 + r_0 \frac{dy}{dr} \Big|_{(r_0, \theta_0, \phi_0)}$

# Cálculos

- **Parametrización de la sombra**

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

$$dx = \sin \theta \cos \phi dr + r \cos \phi \cos \theta d\theta - r \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = \sin \theta \sin \phi dr + r \sin \phi \cos \theta d\theta + r \sin \theta \cos \phi d\phi$$

$$dz = \cos \theta dr - r \sin \theta d\phi$$

- En el punto del observador:  $z_0 = z_0 + r_0 \frac{dz}{dr} \Big|_{r_0}$  □

$$\boxed{\frac{r_0 \cos \theta_0 - r_0^2 \sin \theta_0}{\sin \theta_0} \frac{d\theta}{dr}}|_{r_0} = 0 \quad \leftarrow$$

$\equiv z_0 \equiv \beta_d \sin \theta_0$

$$\beta_d = r_0^2 \frac{d\theta}{dr}|_{r_0}$$

- En el punto del observador:  $y_0 = y_0 + r_0 \frac{dy}{dr} |_{(r_0, \theta_0, \phi_0)}$

$$r_0 \sin \theta_0 \sin \phi_0 + r_0^2 \sin \phi_0 \cos \theta_0 \frac{d\theta}{dr} \Big|_{r_0}$$

$$+r_0^2 \sin \theta_0 \cos \phi_0 \frac{d\phi}{dr}|_{r_0} = 0$$

# Cálculos

- **Parametrización de la sombra**

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

$$dx = \sin \theta \cos \phi dr + r \cos \phi \cos \theta d\theta - r \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = \sin \theta \sin \phi dr + r \sin \phi \cos \theta d\theta + r \sin \theta \cos \phi d\phi$$

$$dz \equiv \cos \theta dr - r \sin \theta d\phi$$

- En el punto del observador:  $z_0 = z_0 + r_0 \frac{dz}{dr} \Big|_{r_0}$  □

$$\frac{r_0 \cos \theta_0}{\beta_d} - r_0^2 \sin \theta_0 \frac{d\theta}{dr}|_{r_0} = 0 \quad \leftarrow$$

$\equiv z_0 \equiv \beta_d \sin \theta_0$

$$\beta_d = r_0^2 \frac{d\theta}{dr}|_{r_0}$$

- En el punto del observador:  $y_0 = y_0 + r_0 \frac{dy}{dr} |_{(r_0, \theta_0, \phi_0)}$

$$\underbrace{r_0 \sin \theta_0 \sin \phi_0 + r_0^2 \sin \phi_0 \cos \theta_0 \frac{d\theta}{dr}}_{|r_0}$$

$$\equiv y_0 = \alpha_d + r_0^2 \sin \theta_0 \cos \phi_0 \frac{d\phi}{dr} \Big|_{r_0} = 0$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

$$dx = \sin \theta \cos \phi dr + r \cos \phi \cos \theta d\theta - r \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = \sin \theta \sin \phi dr + r \sin \phi \cos \theta d\theta + r \sin \theta \cos \phi d\phi$$

$$dz = \cos \theta dr - r \sin \theta d\phi$$

- En el punto del observador:  $z_0 = z_0 + r_0 \frac{dz}{dr} \Big|_{r_0}$

$$\begin{aligned} & r_0 \cos \theta_0 - r_0^2 \sin \theta_0 \frac{d\theta}{dr} \Big|_{r_0} = 0 \\ \equiv & z_0 = \beta_d \sin \theta_0 \\ \Rightarrow & \beta_d = r_0^2 \frac{d\theta}{dr} \Big|_{r_0} \end{aligned}$$

- En el punto del observador:  $y_0 = y_0 + r_0 \frac{dy}{dr} \Big|_{(r_0, \theta_0, \phi_0)}$

$$\begin{aligned} & r_0 \sin \theta_0 \sin \phi_0 + r_0^2 \sin \phi_0 \cos \theta_0 \frac{d\theta}{dr} \Big|_{r_0} = 0 \\ \equiv & y_0 = \alpha_d + r_0^2 \sin \theta_0 \cos \phi_0 \frac{d\phi}{dr} \Big|_{r_0} = 0 \end{aligned}$$

# Cálculos

- **Parametrización de la sombra**

$$(-\beta_d \cos \theta_0, \alpha_d, \beta_d \sin \theta_0)$$

$$\vec{V} = \left( \underbrace{\frac{dx}{dr}}_a, \underbrace{\frac{dy}{dr}}_b, \underbrace{\frac{dz}{dr}}_c \right)$$

$$\vec{R} = (x, y, z) = (x_0 + ar, y_0 + br, z_0 + cr)$$

$$dx = \sin \theta \cos \phi dr + r \cos \phi \cos \theta d\theta - r \sin \theta \sin \phi d\phi$$

$$dy = \sin \theta \sin \phi dr + r \sin \phi \cos \theta d\theta + r \sin \theta \cos \phi d\phi$$

$$dz \equiv \cos \theta dr - r \sin \theta d\phi$$

- En el punto del observador:  $z_0 = z_0 + r_0 \frac{dz}{dr} \Big|_{r_0}$

$$\frac{r_0 \cos \theta_0}{\beta_d} - r_0^2 \sin \theta_0 \frac{d\theta}{dr}|_{r_0} = 0 \quad \leftarrow$$

$\equiv z_0 \equiv \beta_d \sin \theta_0$

$$\beta_d = r_0^2 \frac{d\theta}{dr} |_{r_0}$$

- En el punto del observador:  $y_0 = y_0 + r_0 \frac{dy}{dr} |_{(r_0, \theta_0, \phi_0)}$

$$\underline{r_0 \sin \theta_0 \sin \phi_0 + r_0^2 \sin \phi_0 \cos \theta_0} \frac{d\theta}{dr}|_{r_0}$$

$$\equiv y_0 = \alpha_d + r_0^2 \sin \theta_0 \cos \phi_0 \frac{d\phi}{dr} \Big|_{r_0} = 0$$

$$\alpha_d = -r_0^2 \sin \theta_0 \frac{d\phi}{dr}|_{r_0}$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$

$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

## Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$

$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

$$\mathcal{R}(r) = \omega_0^2 \left[ (r^2 + a^2) - a\xi \right]^2 - \Delta\omega_0^2 \left[ \eta + (\xi - a)^2 \right]$$

$$\Theta(\theta) = \omega_0^2 \left[ \eta - \cos^2 \theta \left( \xi^2 \csc^2 \theta - a^2 \right) \right]$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$

$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

$$\xi = L/\omega_0$$



$$\mathcal{R}(r) = \omega_0^2 \left[ (r^2 + a^2) - a\xi \right]^2 - \Delta\omega_0^2 \left[ \eta + (\xi - a)^2 \right]$$

$$\Theta(\theta) = \omega_0^2 \left[ \eta - \cos^2 \theta (\xi^2 \csc^2 \theta - a^2) \right]$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$

$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

$$\xi = L/\omega_0$$

$$\mathcal{R}(r) = \omega_0^2 \left[ (r^2 + a^2) - a\xi \right]^2 - \Delta\omega_0^2 \left[ \eta + (\xi - a)^2 \right]$$

$$\Theta(\theta) = \omega_0^2 \left[ \eta - \cos^2 \theta (\xi^2 \csc^2 \theta - a^2) \right]$$

$$\xi = D/\omega_0^2$$

## Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$

$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

$$\begin{aligned}\mathcal{R}(r) &= \omega_0^2 \left[ (r^2 + a^2) - a\xi \right]^2 - \Delta\omega_0^2 \left[ \eta + (\xi - a)^2 \right] \\ \Theta(\theta) &= \omega_0^2 \left[ \eta - \cos^2 \theta (\xi^2 \csc^2 \theta - a^2) \right]\end{aligned}$$

$\xi = L/\omega_0$

$\eta = D/\omega_0^2$

$$\frac{d\theta}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \sqrt{\frac{\Theta(\theta_0)}{\mathcal{R}(r_0)}}$$

$$\frac{d\phi}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \frac{L(\rho_0^2 - 2Mr_0) \csc^2 \theta_0 - 2Ma\omega_0 r_0}{\Delta(r_0) \sqrt{\mathcal{R}(r_0)}}$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$

$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

$$\begin{aligned}\mathcal{R}(r) &= \omega_0^2 \left[ (r^2 + a^2) - a\xi \right]^2 - \Delta\omega_0^2 \left[ \eta + (\xi - a)^2 \right] \\ \Theta(\theta) &= \omega_0^2 \left[ \eta - \cos^2 \theta (\xi^2 \csc^2 \theta - a^2) \right]\end{aligned}$$

$\xi = L/\omega_0$

$$\frac{d\theta}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \sqrt{\frac{\Theta(\theta_0)}{\mathcal{R}(r_0)}}$$

$$\frac{d\phi}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \frac{L(\rho_0^2 - 2Mr_0) \csc^2 \theta_0 - 2Ma\omega_0 r_0}{\Delta(r_0) \sqrt{\mathcal{R}(r_0)}}$$

\*\* consideramos un observador en el infinito  
de modo que el espacio-tiempo es plano\*\*

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$\rho^2 \frac{dr}{d\lambda} = \sqrt{\mathcal{R}(r)}$$

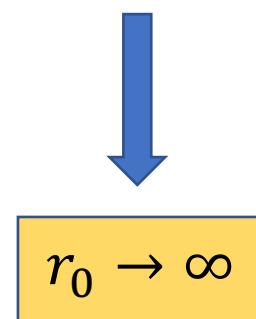
$$\rho^2 \frac{d\theta}{d\lambda} = \sqrt{\Theta(\theta)}$$

$$\rho^2 \frac{d\phi}{d\lambda} = \frac{L(\rho^2 - 2Mr) \csc^2 \theta + 2Ma\omega_0 r}{\Delta}$$

$$\begin{aligned}\mathcal{R}(r) &= \omega_0^2 \left[ (r^2 + a^2) - a\xi \right]^2 - \Delta\omega_0^2 \left[ \eta + (\xi - a)^2 \right] \\ \Theta(\theta) &= \omega_0^2 \left[ \eta - \cos^2 \theta (\xi^2 \csc^2 \theta - a^2) \right] \\ \xi &= L/\omega_0 \quad \uparrow \\ \eta &= D/\omega_0^2 \quad \leftarrow\end{aligned}$$

$$\frac{d\phi}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \frac{L(\rho_0^2 - 2Mr_0) \csc^2 \theta_0 - 2Ma\omega_0 r_0}{\Delta(r_0) \sqrt{\mathcal{R}(r_0)}}$$

\*\* consideramos un observador en el infinito  
de modo que el espacio-tiempo es plano\*\*



## Cálculos

- **Parametrización de la sombra**

$$\frac{d\theta}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \sqrt{\frac{\Theta(\theta_0)}{\mathcal{R}(r_0)}}$$
$$\frac{d\phi}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \frac{L(\rho_0^2 - 2Mr_0) \csc^2 \theta_0 - 2Ma\omega_0 r_0}{\Delta(r_0)\sqrt{\mathcal{R}(r_0)}}$$

## Cálculos

$$\frac{d\theta}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \sqrt{\frac{\Theta(\theta_0)}{\mathcal{R}(r_0)}}$$

- **Parametrización de la sombra**

$$\frac{d\phi}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \frac{L(\rho_0^2 - 2Mr_0) \csc^2 \theta_0 - 2Ma\omega_0 r_0}{\Delta(r_0)\sqrt{\mathcal{R}(r_0)}}$$

$$\begin{aligned}\alpha &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \left[ \frac{-\left( \frac{L_p}{\sin^2 \theta_0} (r_0^2 + a \cos^2 \theta_0 - 2Mr_0) - 2Ma\omega_0 r_0 \right) r_0^2 \sin \theta_0}{(r_0^2 + a^2 - 2Mr_0) \sqrt{\omega_0^2 [(r_0^2 + a^2) - a\xi_p]^2 - \Delta(r_0)\omega_0^2[\eta_p + (\xi_p - a)^2]}} \right] \\ &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \frac{\sim -\left( \frac{L_p}{\sin \theta_0} r_0^4 \right)}{\sim \omega_0 r_0^4} = -\frac{\xi_p}{\sin \theta_0}\end{aligned}$$

## Cálculos

$$\frac{d\theta}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \sqrt{\frac{\Theta(\theta_0)}{\mathcal{R}(r_0)}}$$

- **Parametrización de la sombra**

$$\frac{d\phi}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \frac{L(\rho_0^2 - 2Mr_0) \csc^2 \theta_0 - 2Ma\omega_0 r_0}{\Delta(r_0)\sqrt{\mathcal{R}(r_0)}}$$

$$\begin{aligned}\alpha &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \left[ \frac{-\left( \frac{L_p}{\sin^2 \theta_0} (r_0^2 + a \cos^2 \theta_0 - 2Mr_0) - 2Ma\omega_0 r_0 \right) r_0^2 \sin \theta_0}{(r_0^2 + a^2 - 2Mr_0) \sqrt{\omega_0^2 [(r_0^2 + a^2) - a\xi_p]^2 - \Delta(r_0)\omega_0^2[\eta_p + (\xi_p - a)^2]}} \right] \\ &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \frac{\sim -\left( \frac{L_p}{\sin \theta_0} r_0^4 \right)}{\sim \omega_0 r_0^4} = \boxed{-\frac{\xi_p}{\sin \theta_0}} \alpha\end{aligned}$$

# Cálculos

$$\frac{d\theta}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \sqrt{\frac{\Theta(\theta_0)}{\mathcal{R}(r_0)}}$$

- **Parametrización de la sombra**

$$\frac{d\phi}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \frac{L(\rho_0^2 - 2Mr_0) \csc^2 \theta_0 - 2Ma\omega_0 r_0}{\Delta(r_0)\sqrt{\mathcal{R}(r_0)}}$$

$$\alpha = \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \left[ \frac{- \left( \frac{L_p}{\sin^2 \theta_0} (r_0^2 + a \cos^2 \theta_0 - 2Mr_0) - 2Ma\omega_0 r_0 \right) r_0^2 \sin \theta_0}{(r_0^2 + a^2 - 2Mr_0) \sqrt{\omega_0^2 [(r_0^2 + a^2) - a\xi_p]^2 - \Delta(r_0)\omega_0^2 [\eta_p + (\xi_p - a)^2]}} \right]$$

$$= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \frac{\sim - \left( \frac{L_p}{\sin \theta_0} r_0^4 \right)}{\sim \omega_0 r_0^4} = \boxed{-\frac{\xi_p}{\sin \theta_0}}^{\alpha}$$

el caso de  $\theta_0 = \frac{\pi}{2}$  es preferible

# Cálculos

$$\frac{d\theta}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \sqrt{\frac{\Theta(\theta_0)}{\mathcal{R}(r_0)}}$$

- Parametrización de la sombra

$$\frac{d\phi}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \frac{L(\rho_0^2 - 2Mr_0) \csc^2 \theta_0 - 2M a \omega_0 r_0}{\Delta(r_0) \sqrt{\mathcal{R}(r_0)}}$$

$$\begin{aligned}\alpha &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \left[ \frac{- \left( \frac{L_p}{\sin^2 \theta_0} (r_0^2 + a \cos^2 \theta_0 - 2Mr_0) - 2M a \omega_0 r_0 \right) r_0^2 \sin \theta_0}{(r_0^2 + a^2 - 2Mr_0) \sqrt{\omega_0^2 [(r_0^2 + a^2) - a \xi_p]^2 - \Delta(r_0) \omega_0^2 [\eta_p + (\xi_p - a)^2]}} \right] \\ &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \frac{\sim - \left( \frac{L_p}{\sin \theta_0} r_0^4 \right)}{\sim \omega_0 r_0^4} = \boxed{-\frac{\xi_p}{\sin \theta_0}} \alpha\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\beta &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\frac{[\mathcal{D}_p - \cos^2 \theta_0 (L_p^2 \csc^2 \theta_0 - a^2 \omega_0^2)] r_0^4}{\omega_0^2 [(r_0^2 + a^2) - a \xi_p]^2 - \Delta(r_0) \omega_0^2 [\eta_p + (\xi_p - a)^2]}} \\ &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\frac{\sim [\mathcal{D}_p - \cos^2 \theta_0 (L_p^2 \csc^2 \theta_0 - a^2 \omega_0^2)] r_0^4}{\sim \omega_0^2 r_0^4}} \\ &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\eta_p - \cos^2 \theta_0 (\xi_p \csc^2 \theta_0 - a^2)} \\ &= \sqrt{\eta_p - \xi_p^2 \cot^2 \theta_0 + a^2 \cos^2 \theta_0}\end{aligned}$$

# Cálculos

$$\frac{d\theta}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \sqrt{\frac{\Theta(\theta_0)}{\mathcal{R}(r_0)}}$$

- Parametrización de la sombra

$$\frac{d\phi}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \frac{L(\rho_0^2 - 2Mr_0) \csc^2 \theta_0 - 2M a \omega_0 r_0}{\Delta(r_0) \sqrt{\mathcal{R}(r_0)}}$$

$$\begin{aligned}\alpha &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \left[ \frac{- \left( \frac{L_p}{\sin^2 \theta_0} (r_0^2 + a \cos^2 \theta_0 - 2Mr_0) - 2M a \omega_0 r_0 \right) r_0^2 \sin \theta_0}{(r_0^2 + a^2 - 2Mr_0) \sqrt{\omega_0^2 [(r_0^2 + a^2) - a \xi_p]^2 - \Delta(r_0) \omega_0^2 [\eta_p + (\xi_p - a)^2]}} \right] \\ &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \frac{\sim - \left( \frac{L_p}{\sin \theta_0} r_0^4 \right)}{\sim \omega_0 r_0^4} = \boxed{-\frac{\xi_p}{\sin \theta_0}} \alpha\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}\beta &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\frac{[\mathcal{D}_p - \cos^2 \theta_0 (L_p^2 \csc^2 \theta_0 - a^2 \omega_0^2)] r_0^4}{\omega_0^2 [(r_0^2 + a^2) - a \xi_p]^2 - \Delta(r_0) \omega_0^2 [\eta_p + (\xi_p - a)^2]}} \\ &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\frac{\sim [\mathcal{D}_p - \cos^2 \theta_0 (L_p^2 \csc^2 \theta_0 - a^2 \omega_0^2)] r_0^4}{\sim \omega_0^2 r_0^4}} \\ &= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\eta_p - \cos^2 \theta_0 (\xi_p \csc^2 \theta_0 - a^2)} \\ &= \boxed{\sqrt{\eta_p - \xi_p^2 \cot^2 \theta_0 + a^2 \cos^2 \theta_0}} \beta\end{aligned}$$

# Cálculos

- Parametrización de la sombra

$$\frac{d\theta}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \sqrt{\frac{\Theta(\theta_0)}{\mathcal{R}(r_0)}}$$

$$\frac{d\phi}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \frac{L(\rho_0^2 - 2Mr_0) \csc^2 \theta_0 - 2M a \omega_0 r_0}{\Delta(r_0) \sqrt{\mathcal{R}(r_0)}}$$

$$\alpha = \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \left[ \frac{- \left( \frac{L_p}{\sin^2 \theta_0} (r_0^2 + a \cos^2 \theta_0 - 2Mr_0) - 2M a \omega_0 r_0 \right) r_0^2 \sin \theta_0}{(r_0^2 + a^2 - 2Mr_0) \sqrt{\omega_0^2 [(r_0^2 + a^2) - a \xi_p]^2 - \Delta(r_0) \omega_0^2 [\eta_p + (\xi_p - a)^2]}} \right]$$

$$= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \frac{\sim - \left( \frac{L_p}{\sin \theta_0} r_0^4 \right)}{\sim \omega_0 r_0^4} = \boxed{-\frac{\xi_p}{\sin \theta_0}} \alpha$$

$$\beta = \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\frac{[\mathcal{D}_p - \cos^2 \theta_0 (L_p^2 \csc^2 \theta_0 - a^2 \omega_0^2)] r_0^4}{\omega_0^2 [(r_0^2 + a^2) - a \xi_p]^2 - \Delta(r_0) \omega_0^2 [\eta_p + (\xi_p - a)^2]}}$$

$$= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\frac{\sim [\mathcal{D}_p - \cos^2 \theta_0 (L_p^2 \csc^2 \theta_0 - a^2 \omega_0^2)] r_0^4}{\sim \omega_0^2 r_0^4}}$$

$$= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\eta_p - \cos^2 \theta_0 (\xi_p \csc^2 \theta_0 - a^2)}$$

$$= \boxed{\sqrt{\eta_p - \xi_p^2 \cot^2 \theta_0 + a^2 \cos^2 \theta_0}} \beta$$

➤  $\xi_p$  y  $\eta_p$  son parámetros de impacto en la esfera de fotones donde:

$$\mathcal{R}(r_p) = 0,$$

$$\mathcal{R}'(r_p) = 0$$

# Cálculos

- **Parametrización de la sombra**

$$\frac{d\theta}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \sqrt{\frac{\Theta(\theta_0)}{\mathcal{R}(r_0)}}$$

$$\frac{d\phi}{dr}|_{r_0, \theta_0} = \frac{L(\rho_0^2 - 2Mr_0) \csc^2 \theta_0 - 2M a \omega_0 r_0}{\Delta(r_0) \sqrt{\mathcal{R}(r_0)}}$$

$$\alpha = \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \left[ \frac{- \left( \frac{L_p}{\sin^2 \theta_0} (r_0^2 + a \cos^2 \theta_0 - 2Mr_0) - 2M a \omega_0 r_0 \right) r_0^2 \sin \theta_0}{(r_0^2 + a^2 - 2Mr_0) \sqrt{\omega_0^2 [(r_0^2 + a^2) - a \xi_p]^2 - \Delta(r_0) \omega_0^2 [\eta_p + (\xi_p - a)^2]}} \right]$$

$$= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \frac{\sim - \left( \frac{L_p}{\sin \theta_0} r_0^4 \right)}{\sim \omega_0 r_0^4} = \boxed{-\frac{\xi_p}{\sin \theta_0}} \alpha$$

$$\beta = \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\frac{[\mathcal{D}_p - \cos^2 \theta_0 (L_p^2 \csc^2 \theta_0 - a^2 \omega_0^2)] r_0^4}{\omega_0^2 [(r_0^2 + a^2) - a \xi_p]^2 - \Delta(r_0) \omega_0^2 [\eta_p + (\xi_p - a)^2]}}$$

$$= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\frac{\sim [\mathcal{D}_p - \cos^2 \theta_0 (L_p^2 \csc^2 \theta_0 - a^2 \omega_0^2)] r_0^4}{\sim \omega_0^2 r_0^4}}$$

$$= \lim_{r_0 \rightarrow \infty} \sqrt{\eta_p - \cos^2 \theta_0 (\xi_p \csc^2 \theta_0 - a^2)}$$

$$= \boxed{\sqrt{\eta_p - \xi_p^2 \cot^2 \theta_0 + a^2 \cos^2 \theta_0}} \beta$$

➤  $\xi_p$  y  $\eta_p$  son parámetros de impacto en la esfera de fotones donde:

$$\mathcal{R}(r_p) = 0,$$

$$\mathcal{R}'(r_p) = 0$$

- Ilustración de sombras en *Mathematica*