## 4300337 - Lista de Exercícios 5

Louis Bergamo Radial 8992822

21 de maio de 2024

## Exercício 1

Relembremos o resultado obtido para os coeficientes da conexão de Levi-Civita no caso de uma métrica diagonal

$$\Gamma^{\lambda}_{\ \lambda\lambda} = \frac{\partial_{\lambda}g_{\lambda\lambda}}{2g_{\lambda\lambda}}, \qquad \qquad \Gamma^{\lambda}_{\ \mu\lambda} = \frac{\partial_{\mu}g_{\lambda\lambda}}{2g_{\lambda\lambda}}, \qquad \qquad \Gamma^{\lambda}_{\ \mu\mu} = -\frac{\partial_{\lambda}g_{\mu\mu}}{2g_{\lambda\lambda}}, \qquad \qquad \Gamma^{\lambda}_{\ \mu\nu} = 0,$$

em que não utilizamos a convenção de soma de Einstein, portanto não há nenhuma soma nos termos acima. A métrica de Schwarzschild é dada por

$$g_{tt} = -\left(1 - \frac{2GM}{r}\right)$$
  $g_{rr} = \left(1 - \frac{2GM}{r}\right)^{-1}$   $g_{\theta\theta} = r^2$   $g_{\phi\phi} = r^2 \sin^2\theta$ 

com as outras componentes nulas. Utilizando as expressões para os coeficientes da conexão, vemos que os termos  $\Gamma^{\lambda}_{\ t\lambda}=\Gamma^{\lambda}_{\ \phi\lambda}=\Gamma^{t}_{\ \mu\mu}=\Gamma^{\phi}_{\ \mu\mu}=0$ , visto que estes termos envolvem derivadas em relação a t ou a  $\phi$  e que as componentes da métrica não têm dependência com essas variáveis. Temos também que os termos  $\Gamma^{\theta}_{\ \nu\nu}=\Gamma^{\theta}_{\ \mu\theta}=0$  se anulam para  $\nu\neq\phi$  e  $\mu\neq r$ .

Consideremos a componente t da equação da geodésica,

$$\frac{d^{2}t}{d\lambda^{2}} + \Gamma^{t}_{\alpha\beta} \frac{dx^{\alpha}}{d\lambda} \frac{dx^{\beta}}{d\lambda} = 0 \implies \frac{d^{2}t}{d\lambda^{2}} + 2\Gamma^{t}_{tr} \frac{dt}{d\lambda} \frac{dr}{d\lambda} = 0$$

$$\implies \frac{d^{2}t}{d\lambda^{2}} + \frac{\partial_{r}g_{tt}}{g_{tt}} \frac{dt}{d\lambda} \frac{dr}{d\lambda} = 0$$

$$\implies \frac{1}{g_{tt}} \left( g_{tt} \frac{d^{2}t}{d\lambda^{2}} + \frac{dg_{tt}}{d\lambda} \frac{dt}{d\lambda} \right) = 0$$

$$\implies \frac{1}{g_{tt}} \frac{d}{d\lambda} \left( g_{tt} \frac{dt}{d\lambda} \right) = 0.$$

Como  $g_{tt} \neq 0$ , temos a seguinte lei de conservação

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\lambda} \left[ \frac{\mathrm{d}t}{\mathrm{d}\lambda} \left( 1 - \frac{2GM}{r} \right) \right] = 0,$$

pela componente temporal da equação da geodésica.

Analogamente, para a componente  $\phi$ , temos

$$\begin{split} \frac{\mathrm{d}^2\phi}{\mathrm{d}\lambda^2} + \Gamma^\phi_{\phantom{\phi}\alpha\beta} \frac{\mathrm{d}x^\alpha}{\mathrm{d}\lambda} \frac{\mathrm{d}x^\beta}{\mathrm{d}\lambda} &= 0 \implies \frac{\mathrm{d}^2\phi}{\mathrm{d}\lambda^2} + 2\Gamma^\phi_{\phantom{\phi}r\phi} \frac{\mathrm{d}\phi}{\mathrm{d}\lambda} \frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}\lambda} + 2\Gamma^\phi_{\phantom{\phi}\theta\phi} \frac{\mathrm{d}\phi}{\mathrm{d}\lambda} \frac{\mathrm{d}\theta}{\mathrm{d}\lambda} &= 0 \\ &\implies \frac{\mathrm{d}^2\phi}{\mathrm{d}\lambda^2} + \frac{\partial_r g_{\phi\phi}}{g_{\phi\phi}} \frac{\mathrm{d}\phi}{\mathrm{d}\lambda} \frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}\lambda} + \frac{\partial_\theta g_{\phi\phi}}{g_{\phi\phi}} \frac{\mathrm{d}\phi}{\mathrm{d}\lambda} \frac{\mathrm{d}\theta}{\mathrm{d}\lambda} &= 0 \\ &\implies \frac{1}{g_{\phi\phi}} \left[ g_{\phi\phi} \frac{\mathrm{d}^2\phi}{\mathrm{d}\lambda^2} + \left( \frac{\partial g_{\phi\phi}}{\partial r} \frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}\lambda} + \frac{\partial g_{\phi\phi}}{\partial \theta} \frac{\mathrm{d}\theta}{\mathrm{d}\lambda} \right) \frac{\mathrm{d}\phi}{\mathrm{d}\lambda} \right] &= 0 \\ &\implies \frac{1}{g_{\phi\phi}} \frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\lambda} \left[ g_{\phi\phi} \frac{\mathrm{d}\phi}{\mathrm{d}\lambda} \right] &= 0. \end{split}$$

Como  $g_{\phi\phi} \neq 0$ , temos a lei de conservação

$$\frac{\mathrm{d}}{\mathrm{d}\lambda}\left(r^2\frac{\mathrm{d}\phi}{\mathrm{d}\lambda}\sin^2\theta\right) = 0,$$

pela componente azimutal da equação da geodésica.

Notemos que as quantidades conservadas

$$\epsilon = \left(1 - \frac{2GM}{r}\right) \frac{\mathrm{d}t}{\mathrm{d}\lambda} \quad \mathrm{e} \quad \ell = r^2 \sin^2 \theta \frac{\mathrm{d}\phi}{\mathrm{d}\lambda}$$

estão relacionadas à energia e ao momento angular da partícula na trajetória geodésica. Para uma partícula de massa m,  $m\epsilon$  e  $m\ell$  são a sua energia e seu momento angular, enquanto que  $\hbar\epsilon$  e  $\hbar\ell$  são a energia e o momento angular de um fóton. A expressão  $\ell$  é familiar, enquanto que precisamos motivar a relação de  $\epsilon$  com a energia. Tomemos uma partícula massiva muito distante do centro de atração, isto é,  $r\to\infty$ , onde temos

$$\lim_{r\to\infty} m\epsilon = m \lim_{r\to\infty} \frac{\mathrm{d}t}{\mathrm{d}\tau} = m\gamma = E,$$

onde utilizamos as expressões conhecidas da Relatividade Restrita, visto que à grandes distâncias do centro atrativo, a métrica de Schwarzschild se reduz à métrica de Minkowski.

A simetria azimutal da métrica é refletida na conservação do momento angular, portanto podemos considerar uma partícula se movendo em um plano de ângulo polar constante, por exemplo  $\theta=\frac{\pi}{2}$ . Neste caso, como a trajetória se dá numa geodésica, temos que a "norma" do vetor tangente à trajetória é constante, uma vez que este é paralelo ao longo da geodésica, isto é

$$g_{\mu\nu}\frac{\mathrm{d}x^{\mu}}{\mathrm{d}\lambda}\frac{\mathrm{d}x^{\nu}}{\mathrm{d}\lambda}=-\kappa,$$

para a constante  $\kappa$  dada por  $\kappa=1$  no caso de uma partícula massiva e o parâmetro afim dado pelo tempo próprio, ou  $\kappa=0$  para uma partícula de massa nula. De forma explícita, temos

$$-\kappa = -\left(1 - \frac{2GM}{r}\right)\left(\frac{\mathrm{d}t}{\mathrm{d}\lambda}\right)^2 + \left(1 - \frac{2GM}{r}\right)^{-1}\left(\frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}\lambda}\right)^2 + r^2\left(\frac{\mathrm{d}\phi}{\mathrm{d}\lambda}\right)^2,$$

portanto ao multiplicar por  $1 - \frac{2GM}{r}$  e utilizar as integrais de movimento, temos

$$-\kappa \left(1 - \frac{2GM}{r}\right) = -\epsilon^2 + \left(\frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}\lambda}\right)^2 + \left(1 - \frac{2GM}{r}\right)\frac{\ell^2}{r^2}.$$

Assim, obtemos a equação

$$\frac{1}{2} \left( \frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}\lambda} \right)^2 - \kappa \frac{GM}{r} + \frac{\ell^2}{2r^2} - \frac{GM\ell^2}{r^3} = \frac{1}{2} \left( \epsilon^2 - \kappa \right)$$

a qual podemos analisar como o movimento unidimensional de uma partícula de massa unitária e energia  $\frac{1}{2}(\epsilon^2 - \kappa)$ , sob a ação de um potencial efetivo clássico  $V_{\rm ef}$  dado por

$$V_{\rm ef}(r) = -\kappa \frac{GM}{r} + \frac{\ell^2}{2r^2} - \frac{GM\ell^2}{r^3}. \label{eq:Vef}$$

Para o caso particular de partículas não massivas,  $\kappa = 0$ , e ainda nessa analogia com Mecânica Clássica, podemos multiplicar a equação de movimento por  $\frac{2}{\ell^2}$ , obtendo

$$\left(\frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}\lambda}\right)^2 - \frac{2GM}{r^3} + \frac{1}{r^2} = \frac{\epsilon^2}{\ell^2},$$

deixando evidente a forma

$$\left(\frac{\mathrm{d}r}{\mathrm{d}\lambda}\right)^2 + U_{\mathrm{ef}}(r) = \frac{1}{b^2},$$

com

$$U_{\rm ef}(r) = -\frac{2GM}{r^3} + \frac{1}{r^2} = \frac{2}{\ell^2} V_{\rm ef}(r)$$
 e  $b = \frac{\ell}{\epsilon}$ ,

onde *b* é o parâmetro de impacto, ou distância de visada.

## Exercício 2

Como obtido no exercício anterior, o potencial efetivo é dado por

$$V_{\rm ef}(r) = -\kappa \frac{GM}{r} + \frac{\ell^2}{2r^2} - \frac{GM\ell^2}{r^3},$$

cujo possível gráfico é apresentado na Figura 1, a depender das relações entre os parâmetros M e  $\ell$ .

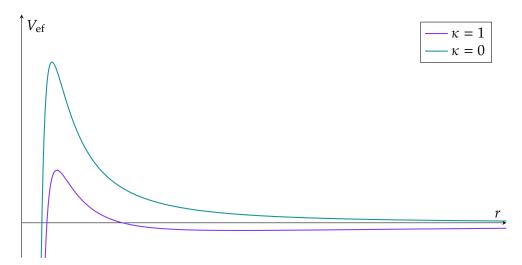


Figura 1: Potencial efetivo radial

Determinemos os pontos críticos do potencial efetivo. Temos

$$\frac{dV_{\rm ef}}{dr} = \frac{\kappa G M r^2 - \ell^2 r + 3G M \ell^2}{r^4} \quad e \quad \frac{d^2 V_{\rm ef}}{dr^2} = -\frac{2\kappa G M r^2 - 3\ell^2 r + 12G M \ell^2}{r^5},$$

portanto um ponto crítico do potencial efetivo satisfaz a equação polinomial

$$\kappa G M r^2 - \ell^2 r + 3G M \ell^2 = 0.$$

Para partículas massivas, temos as raízes

$$2GMr_{\pm} = \ell^2 \pm \ell^2 \sqrt{1 - 3\left(\frac{2GM}{\ell}\right)^2},$$

para  $|\ell| \ge 2\sqrt{3}GM$  e nenhuma raiz real caso contrário. Substituindo essas raízes na segunda derivada do potencial efetivo, obtemos

$$\left(\frac{\mathrm{d}^2 V_{\mathrm{ef}}}{\mathrm{d}r^2}\right)_{r_{+}} = \pm 16 \left(\frac{GM}{r_{\pm}}\right)^4 \ell^2 \sqrt{1 - 3 \left(\frac{2GM}{\ell}\right)^2},$$

isto é, se  $|\ell|=2\sqrt{3}GM$ , há apenas um ponto de inflexão em  $r=\frac{\ell^2}{2GM}$  e se  $|\ell|>2\sqrt{3}GM$ , há um máximo em  $r_{\max}=r_-$  e um mínimo em  $r_{\min}=r_+$ .