

Allgemeine Relativitätstheorie mit dem Computer

*PC-POOL RAUM 01.120
JOHANN WOLFGANG GOETHE UNIVERSITÄT
27. APRIL, 2018*

MATTHIAS HANAUSKE

*FRANKFURT INSTITUTE FOR ADVANCED STUDIES
JOHANN WOLFGANG GOETHE UNIVERSITÄT
INSTITUT FÜR THEORETISCHE PHYSIK
ARBEITSGRUPPE RELATIVISTISCHE ASTROPHYSIK
D-60438 FRANKFURT AM MAIN
GERMANY*

3. Vorlesung

Allgemeines zur Vorlesung

- Ort und Zeit:
PC-Pool Raum 01.120, immer freitags von 15.00 bis 17.00 Uhr
- Vorlesungs-Materialien:
<http://th.physik.uni-frankfurt.de/~hاناuske/VARTC/>
- Kurs auf der Online-Lernplattform Lon Capa:
<http://lon-capa.server.uni-frankfurt.de/>
- Die Vorlesungstermine am 15.06. und 29.06.2018 müssen leider auf einen anderen Termin verschoben werden bzw. eine Vertretung wird organisiert.
- Plan für die heutige Vorlesung:
Praktische Übungsstunde, Lon-Cappa Übungsaufgaben, Geodätengleichung in der Schwarzschild-Raumzeit für unterschiedliche Anfangsbedingungen eines Probekörpers mit Maple lösen

Dr.phil.nat. Dr.rer.pol. [Matthias Hanauske](#)

[Home](#) | [Research](#) | [Contact](#)

[Einführung](#)

[Teil I: Analytische Berechnungen und numerische Simulationen in Maple](#)

[Teil II: Paralleles Programmieren mit C++ und OpenMP/MPI](#)

[Teil III: Computersimulationen mit dem Einstein-Toolkit](#)

[Aufgaben](#)

Aufgaben im Kurs allgemeine Relativitätstheorie mit dem Computer

Aufgaben im Teil I: Analytische Berechnungen und numerische Simulationen in Maple

[Berechnung von Christoffelsymbolen der Schwarzschild-Metrik](#)

[Berechnung des Riemann Tensors der Schwarzschild-Metrik](#)

[Probekörper fällt radial in ein nichtrotierendes schwarzes Loch](#)

[Geodätische Bewegung eines Probekörpers um ein nichtrotierendes schwarzes Loch](#)

[Radialer Wurf eines Probekörpers in der Nähe eines nichtrotierenden schwarzen Lochs](#)

[Berechnung eines Neutronensterns](#)

[Berechnung eines Weißen Zwergs](#)

Die folgende Metrik beschreibt die raumzeitliche Struktur eines nichtrotierendes schwarzes Loch (Schwarzschildmetrik in Schwarzschildkoordinaten):

$$g_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} \left(1 - \frac{2M}{r}\right) & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\left(1 - \frac{2M}{r}\right)^{-1} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -r^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -r^2 \sin^2(\theta) \end{pmatrix}$$

Die griechischen, raumzeitlichen Indices μ, ν laufen von 0..3 und entsprechen den folgenden sphärischen Koordinaten:
 $x^\mu = (x^0, x^1, x^2, x^3) = (t, r, \theta, \phi)$. Berechnen Sie den Wert des Christoffelsymbols Γ^0_{01} , wobei die Masse M des schwarzen Loch und der radiale Abstand r den folgenden Werten entspricht:

M=15 , r=4.6

-0.128380691543992

Korrekt!
Ihre Nachweis-Nr. ist 163-3507

[Bisherige Antworten](#)

Die folgende Metrik beschreibt die raumzeitliche Struktur eines nichtrotierendes schwarzes Loch (Schwarzschildmetrik in Schwarzschildkoordinaten):

$$g_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} \left(1 - \frac{2M}{r}\right) & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\left(1 - \frac{2M}{r}\right)^{-1} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -r^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -r^2 \sin^2(\theta) \end{pmatrix}$$

Die griechischen, raumzeitlichen Indices μ, ν laufen von 0..3 und entsprechen den folgenden sphärischen Koordinaten: $x^\mu = (x^0, x^1, x^2, x^3) = (t, r, \theta, \phi)$. Berechnen Sie den Wert des Riemann Tensors R_{0101} , wobei die Masse M des schwarzen Loch und der radiale Abstand r den folgenden Werten entspricht:

M=40 , r=4.9

[Antwort einreichen](#) | [Versuche 0/20](#)

Die folgende Metrik beschreibt die homogene, isotrope zeitliche Entwicklung des Universums (Robertson-Walker Metrik):

$$g_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{a(t)^2}{1 - k r^2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -a(t)^2 r^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -a(t)^2 r^2 \sin^2(\theta) \end{pmatrix}$$

Die Funktion $a(t)$ bezeichnet den Skalenfaktor des Universums zur Zeit t und der Parameter k kennzeichnet den Krümmungsparameter des Universums. Die griechischen, raumzeitlichen Indices μ, ν laufen von 0..3 und entsprechen den folgenden sphärischen Koordinaten: $x^\mu = (x^0, x^1, x^2, x^3) = (t, r, \theta, \phi)$. Berechnen Sie das Christoffelsymbols Γ_{11}^0 und geben Sie an welcher der unten stehende Ausdrücke richtig ist:

- $\Gamma_{11}^0 = \frac{k r}{1 - k r^2}$
- $\Gamma_{11}^0 = \frac{\frac{da(t)}{dt}}{1 - k r^2}$
- $\Gamma_{11}^0 = -\frac{a(t)}{1 - k r^2}$
- $\Gamma_{11}^0 = \frac{2 a(t) \frac{da(t)}{dt}}{1 - k r^2}$
- $\Gamma_{11}^0 = \frac{a(t) \frac{da(t)}{dt}}{1 - k r^2}$

Antwort einreichen | Versuche 0/2

```

with(plots):
with(plottools):
Definition der Robertson Walker Metrik
> coord := [t, r, theta, phi]:
g_compts := array(symmetric,sparse, 1..4, 1..4):
g_compts[1,1] := 1:
g_compts[2,2] := -a(t)^2/(1-k*r^2):
g_compts[3,3] := -a(t)^2*r^2:
g_compts[4,4] := -a(t)^2*r^2*sin(theta)^2:
g := create( [-1,-1], eval(g_compts));
    
```

$$g := \text{table} \left(\text{index_char} = [-1, -1], \text{compts} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{a(t)^2}{1-k r^2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -a(t)^2 r^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -a(t)^2 r^2 \sin(\theta)^2 \end{pmatrix} \right) \quad (1.1)$$

```

Kontravariante Raumzeit-Metrik:
> ginv := invert( g, 'detg' );
    
```

$$\text{ginv} := \text{table} \left(\text{index_char} = [1, 1], \text{compts} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{-1+k r^2}{a(t)^2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -\frac{1}{r^2 a(t)^2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -\frac{1}{\sin(\theta)^2 r^2 a(t)^2} \end{pmatrix} \right) \quad (1.2)$$

```

Raumzeit-Metrik mit gemischten Komponenten:
> raise(ginv,g,1);
    
```

$$\text{table} \left(\text{index_char} = [1, -1], \text{compts} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \right) \quad (1.3)$$

```

Erste partielle Ableitung der Metrik:
> Dig := d1metric ( g, coord );
    
```

$$Dig := \text{table} \left(\text{index_char} = [-1, -1, -1], \text{compts} = \text{ARRAY} \left(\text{cf1}, [1..4, 1..4, 1..4], \begin{matrix} (1, 1, 1) = 0, (1, 1, 2) = 0, (1, 1, 3) = 0, (1, 1, 4) = 0, (1, 2, 1) = 0, (1, 2, 2) = 0, (1, 2, 3) = 0, (1, 2, 4) = 0, (1, 3, 1) = 0, (1, 3, 2) = 0, (1, 3, 3) = 0, (1, 3, 4) = 0, (1, 4, 1) = 0, (1, 4, 2) = 0, (1, 4, 3) = 0, (1, 4, 4) = 0, (2, 1, 1) = 0, (2, 1, 2) = 0, (2, 1, 3) = 0, (2, 1, 4) = 0, (2, 2, 1) = \frac{2 a(t) \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)}{2}, (2, 2, 2) = -\frac{2 a(t)^2 k r}{2}, (2, 2, 3) = 0, (2, 2, 4) = 0, (2, 3, 1) = 0, (2, 3, 2) = 0, (2, 3, 3) = 0, (2, 3, 4) = 0, (2, 4, 1) = 0, (2, 4, 2) = 0, (2, 4, 3) = 0, (2, 4, 4) = 0 \end{matrix} \right) \right) \quad (1.4)$$

- ▶ Favorites
- ▶ Handwriting
- ▶ Expression
- ▶ Units (SI)
- ▶ Units (FPS)
- ▶ Common Symbols
- ▶ Matrix
- ▶ Components
- ▶ Greek
- ▶ Arrows
- ▶ Relational
- ▶ Relational Round
- ▶ Negated
- ▶ Large Operators
- ▶ Operators
- ▶ Open Face
- ▶ Fraktur
- ▶ Script
- ▶ Miscellaneous

Christoffel Symbole (kontravariante Form):

```
> Cf1 := Christoffel1 ( Dig );
```

$$Cf1 := \text{table} \left(\left[\text{index_char} = [-1, -1, -1], \text{compts} = \text{ARRAY} \left(cf1, [1..4, 1..4, 1..4], \left[\begin{aligned} &(1, 1, 1) = 0, (1, 1, 2) = 0, (1, 1, 3) = 0, (1, 1, 4) = 0, (1, 2, 1) = 0, (1, 2, 2) = \frac{a(t) \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)}{-1 + k r^2}, (1, 2, 3) = 0, (1, 2, 4) = 0, (1, 3, 1) = 0, (1, 3, 2) = 0, (1, 3, 3) = -a(t) r^2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right), (1, 3, 4) = 0, (1, 4, 1) = 0, (1, 4, 2) = 0, (1, 4, 3) = 0, (1, 4, 4) = -a(t) r^2 \sin(\theta)^2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right), (2, 1, 1) = 0, (2, 1, 2) = \frac{a(t) \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)}{-1 + k r^2}, (2, 1, 3) = 0, (2, 1, 4) = 0, (2, 2, 1) = -\frac{a(t) \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)}{-1 + k r^2}, (2, 2, 2) = -\frac{a(t)^2 k r}{(-1 + k r^2)^2}, (2, 2, 3) = 0, (2, 2, 4) = 0, (2, 3, 1) = 0, (2, 3, 2) = 0, (2, 3, 3) = -a(t)^2 r, (2, 3, 4) = 0, (2, 4, 1) = 0, (2, 4, 2) = 0, (2, 4, 3) = 0, (2, 4, 4) = -a(t)^2 r \sin(\theta)^2, (3, 1, 1) = 0, (3, 1, 2) = 0, (3, 1, 3) = -a(t) r^2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right), (3, 1, 4) = 0, (3, 2, 1) = 0, (3, 2, 2) = 0, (3, 2, 3) = -a(t)^2 r, (3, 2, 4) = 0, (3, 3, 1) = a(t) r^2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right), (3, 3, 2) = a(t)^2 r, (3, 3, 3) = 0, (3, 3, 4) = 0, (3, 4, 1) = 0, (3, 4, 2) = 0, (3, 4, 3) = 0, (3, 4, 4) = -a(t)^2 r^2 \sin(\theta) \cos(\theta), (4, 1, 1) = 0, (4, 1, 2) = 0, (4, 1, 3) = 0, (4, 1, 4) = -a(t) r^2 \sin(\theta)^2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right), (4, 2, 1) = 0, (4, 2, 2) = 0, (4, 2, 3) = 0, (4, 2, 4) = -a(t)^2 r \sin(\theta)^2, (4, 3, 1) = 0, (4, 3, 2) = 0, (4, 3, 3) = 0, (4, 3, 4) = -a(t)^2 r^2 \sin(\theta) \cos(\theta), (4, 4, 1) = a(t) r^2 \sin(\theta)^2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right), (4, 4, 2) = a(t)^2 r \sin(\theta)^2, (4, 4, 3) = a(t)^2 r^2 \sin(\theta) \cos(\theta), (4, 4, 4) = 0 \right] \right] \right)$$

Christoffel Symbole (erster Index kontravariant, zweiter und dritter kontravariant):

```
> Cf2 := Christoffel2( ginv, Cf1 );
```

$$Cf2 := \text{table} \left(\left[\text{index_char} = [1, -1, -1], \text{compts} = \text{ARRAY} \left(cf2, [1..4, 1..4, 1..4], \left[\begin{aligned} &(1, 1, 1) = 0, (1, 1, 2) = 0, (1, 1, 3) = 0, (1, 1, 4) = 0, (1, 2, 1) = 0, (1, 2, 2) = -\frac{a(t) \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)}{-1 + k r^2}, (1, 2, 3) = 0, (1, 2, 4) = 0, (1, 3, 1) = 0, (1, 3, 2) = 0, (1, 3, 3) = a(t) r^2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right), (1, 3, 4) = 0, (1, 4, 1) = 0, (1, 4, 2) = 0, (1, 4, 3) = 0, (1, 4, 4) = a(t) r^2 \sin(\theta)^2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right), (2, 1, 1) = 0, (2, 1, 2) = \frac{d}{dt} a(t), (2, 1, 3) = 0, (2, 1, 4) = 0, (2, 2, 1) = \frac{d}{dt} a(t), (2, 2, 2) = -\frac{k r}{-1 + k r^2}, (2, 2, 3) = 0, (2, 2, 4) = 0, (2, 3, 1) = 0, (2, 3, 2) = 0, (2, 3, 3) = (-1 + k r^2) r, (2, 3, 4) = 0, (2, 4, 1) = 0, (2, 4, 2) = 0, (2, 4, 3) = 0, (2, 4, 4) = (-1 + k r^2) r \sin(\theta)^2, (3, 1, 1) = 0, (3, 1, 2) = 0, (3, 1, 3) = \frac{d}{dt} a(t), (3, 1, 4) = 0, (3, 2, 1) = 0, (3, 2, 2) = 0, (3, 2, 3) = \frac{1}{r}, (3, 2, 4) = 0, (3, 3, 1) = \frac{d}{dt} a(t), (3, 3, 2) = \frac{1}{r}, (3, 3, 3) = 0, (3, 3, 4) = 0, (3, 4, 1) = 0, (3, 4, 2) = 0, (3, 4, 3) = 0, (3, 4, 4) = -\sin(\theta) \cos(\theta), (4, 1, 1) = 0, (4, 1, 2) = 0, (4, 1, 3) = 0, (4, 1, 4) = \frac{d}{dt} a(t), (4, 2, 1) = 0, (4, 2, 2) = 0, (4, 2, 3) = 0, (4, 2, 4) = \frac{1}{r}, (4, 3, 1) = 0, (4, 3, 2) = 0, (4, 3, 3) = 0, (4, 3, 4) = \frac{\cos(\theta)}{\sin(\theta)}, (4, 4, 1) = \frac{d}{dt} a(t), (4, 4, 2) = \frac{1}{r}, (4, 4, 3) = \frac{\cos(\theta)}{\sin(\theta)}, (4, 4, 4) = 0 \right] \right] \right)$$

Die folgende Metrik beschreibt die homogene, isotrope zeitliche Entwicklung des Universums (Robertson-Walker Metrik):

$$g_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{a(t)^2}{1 - k r^2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -a(t)^2 r^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -a(t)^2 r^2 \sin^2(\theta) \end{pmatrix}$$

Die Funktion $a(t)$ bezeichnet den Skalenfaktor des Universums zur Zeit t und der Parameter k kennzeichnet den Krümmungsparameter des Universums. Die griechischen, raumzeitlichen Indices μ, ν laufen von 0..3 und entsprechen den folgenden sphärischen Koordinaten: $x^\mu = (x^0, x^1, x^2, x^3) = (t, r, \theta, \phi)$. Berechnen Sie die $(1, 1)$ -Komponente des Einsteintensors $G_{\mu\nu} = R_{\mu\nu} - \frac{1}{2} R g_{\mu\nu}$ und geben Sie an welcher der unten stehende Ausdrücke richtig ist:

- $G_{11} = G_{rr} = -\frac{3 \left(\frac{da(t)}{dt}\right)^2 + k}{(a(t))^2}$
- $G_{11} = G_{rr} = -\frac{4 a(t) \frac{d^2 a(t)}{dt^2} + \left(\frac{da(t)}{dt}\right)^2 + k}{1 - k r^2}$
- $G_{11} = G_{rr} = -\frac{2 a(t) \frac{d^2 a(t)}{dt^2} + 2 \left(\frac{da(t)}{dt}\right)^2 + k}{1 - k r^2}$
- $G_{11} = G_{rr} = \frac{2 a(t) \frac{d^2 a(t)}{dt^2} + \left(\frac{da(t)}{dt}\right)^2 + k}{1 - k r^2}$
- $G_{11} = G_{rr} = \frac{2 a(t) \frac{d^2 a(t)}{dt^2} + \left(\frac{da(t)}{dt}\right)^2 + k}{1 - k r^4}$

Maple Input Monospaced 12 B I U

Angabe einzelner Komponenten eines Tensors:

```
> get_compts(Cf2)[1,2,2];
```

$$-\frac{a(t) \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)}{-1 + k r^2} \tag{1.7}$$

Riemann Tensor:

```
> D2g := d2metric ( D1g, coord );
RMN := Riemann( ginv, D2g, Cf1 );
```

$$RMN := \text{table} \left(\left[\begin{array}{l} \text{index_char} = [-1, -1, -1, -1], \\ \text{compts} = \text{ARRAY} \left(\text{cov_riemann}, [1..4, 1..4, 1..4, 1..4], \left[\begin{array}{l} (1, 1, 1, 1) = 0, (1, 1, 1, 2) = 0, (1, 1, 1, 3) = 0, (1, 1, 1, 4) = 0, (1, 1, 2, 1) = 0, (1, 1, 2, 2) = 0, (1, 1, 2, 3) = 0, (1, 1, 2, 4) = 0, (1, 1, 3, 1) = 0, (1, 1, 3, 2) = 0, (1, 1, 3, 3) = 0, (1, 1, 3, 4) = 0, (1, 1, 4, 1) = 0, (1, 1, 4, 2) = 0, (1, 1, 4, 3) = 0, (1, 1, 4, 4) = 0, (1, 2, 1, 1) = 0, (1, 2, 1, 2) = -\frac{a(t) \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{d}{dt} a(t) \right) \right)}{-1 + k r^2}, (1, 2, 1, 3) = 0, (1, 2, 1, 4) = 0, (1, 2, 2, 1) = \frac{a(t) \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{d}{dt} a(t) \right) \right)}{-1 + k r^2}, (1, 2, 2, 2) = 0, (1, 2, 2, 3) = 0, (1, 2, 2, 4) = 0, (1, 2, 3, 1) = 0, (1, 2, 3, 2) = 0, (1, 2, 3, 3) = 0, (1, 2, 3, 4) = 0, (1, 2, 4, 1) = 0, (1, 2, 4, 2) = 0, (1, 2, 4, 3) = 0, (1, 2, 4, 4) = 0, (1, 3, 1, 1) = 0, (1, 3, 1, 2) = 0, (1, 3, 1, 3) = a(t) r^2 \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{d}{dt} a(t) \right) \right), (1, 3, 1, 4) = 0, (1, 3, 2, 1) = 0, (1, 3, 2, 2) = 0, (1, 3, 2, 3) = 0, (1, 3, 2, 4) = 0, (1, 3, 3, 1) = -a(t) r^2 \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{d}{dt} a(t) \right) \right), (1, 3, 3, 2) = 0, (1, 3, 3, 3) = 0, (1, 3, 3, 4) = 0, (1, 3, 4, 1) = 0, (1, 3, 4, 2) = 0, (1, 3, 4, 3) = 0, (1, 3, 4, 4) = 0, (1, 4, 1, 1) = 0, (1, 4, 1, 2) = 0, (1, 4, 1, 3) = 0, (1, 4, 1, 4) = a(t) r^2 \sin(\theta)^2 \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{d}{dt} a(t) \right) \right), (1, 4, 2, 1) = 0, (1, 4, 2, 2) = 0, (1, 4, 2, 3) = 0, (1, 4, 2, 4) = 0, (1, 4, 3, 1) = 0, (1, 4, 3, 2) = 0, (1, 4, 3, 3) = 0, (1, 4, 3, 4) = 0, (1, 4, 4, 1) = -a(t) r^2 \sin(\theta)^2 \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{d}{dt} a(t) \right) \right), (1, 4, 4, 2) = 0, (1, 4, 4, 3) = 0, (1, 4, 4, 4) = 0, (2, 1, 1, 1) = 0, (2, 1, 1, 2) = 0, (2, 1, 1, 3) = 0, (2, 1, 1, 4) = 0, (2, 1, 2, 1) = -\frac{a(t) \left(\frac{d}{dt} \left(\frac{d}{dt} a(t) \right) \right)}{-1 + k r^2}, (2, 1, 2, 2) = 0, (2, 1, 2, 3) = 0, (2, 1, 2, 4) = 0, (2, 1, 3, 1) = 0, (2, 1, 3, 2) = 0, (2, 1, 3, 3) = 0, (2, 1, 3, 4) = 0, (2, 1, 4, 1) = 0, (2, 1, 4, 2) = 0, (2, 1, 4, 3) = 0, (2, 1, 4, 4) = 0, (2, 2, 1, 1) = 0, (2, 2, 1, 2) = 0, (2, 2, 1, 3) = 0, (2, 2, 1, 4) = 0, (2, 2, 2, 1) = 0, (2, 2, 2, 2) = 0, (2, 2, 2, 3) = 0, (2, 2, 2, 4) = 0, (2, 2, 3, 1) = 0, (2, 2, 3, 2) = 0, (2, 2, 3, 3) = 0, (2, 2, 3, 4) = 0, (2, 2, 4, 1) = 0, (2, 2, 4, 2) = 0, (2, 2, 4, 3) = 0, (2, 2, 4, 4) = 0, (2, 3, 1, 1) = 0, (2, 3, 1, 2) = 0, (2, 3, 1, 3) = 0, (2, 3, 1, 4) = 0, (2, 3, 2, 1) = 0, (2, 3, 2, 2) = 0, (2, 3, 2, 3) = 0, (2, 3, 2, 4) = 0, (2, 3, 3, 1) = 0, (2, 3, 3, 2) = 0, (2, 3, 3, 3) = 0, (2, 3, 3, 4) = 0, (2, 3, 4, 1) = 0, (2, 3, 4, 2) = 0, (2, 3, 4, 3) = 0, (2, 3, 4, 4) = 0, (2, 4, 1, 1) = 0, (2, 4, 1, 2) = 0, (2, 4, 1, 3) = 0, (2, 4, 1, 4) = 0, (2, 4, 2, 1) = 0, (2, 4, 2, 2) = 0, (2, 4, 2, 3) = 0, (2, 4, 2, 4) = 0, (2, 4, 3, 1) = 0, (2, 4, 3, 2) = 0, (2, 4, 3, 3) = 0, (2, 4, 3, 4) = 0, (2, 4, 4, 1) = 0, (2, 4, 4, 2) = 0, (2, 4, 4, 3) = 0, (2, 4, 4, 4) = 0, (3, 1, 1, 1) = 0, (3, 1, 1, 2) = 0, (3, 1, 1, 3) = 0, (3, 1, 1, 4) = 0, (3, 1, 2, 1) = 0, (3, 1, 2, 2) = 0, (3, 1, 2, 3) = 0, (3, 1, 2, 4) = 0, (3, 1, 3, 1) = 0, (3, 1, 3, 2) = 0, (3, 1, 3, 3) = 0, (3, 1, 3, 4) = 0, (3, 1, 4, 1) = 0, (3, 1, 4, 2) = 0, (3, 1, 4, 3) = 0, (3, 1, 4, 4) = 0, (3, 2, 1, 1) = 0, (3, 2, 1, 2) = 0, (3, 2, 1, 3) = 0, (3, 2, 1, 4) = 0, (3, 2, 2, 1) = 0, (3, 2, 2, 2) = 0, (3, 2, 2, 3) = 0, (3, 2, 2, 4) = 0, (3, 2, 3, 1) = 0, (3, 2, 3, 2) = 0, (3, 2, 3, 3) = 0, (3, 2, 3, 4) = 0, (3, 2, 4, 1) = 0, (3, 2, 4, 2) = 0, (3, 2, 4, 3) = 0, (3, 2, 4, 4) = 0, (3, 3, 1, 1) = 0, (3, 3, 1, 2) = 0, (3, 3, 1, 3) = 0, (3, 3, 1, 4) = 0, (3, 3, 2, 1) = 0, (3, 3, 2, 2) = 0, (3, 3, 2, 3) = 0, (3, 3, 2, 4) = 0, (3, 3, 3, 1) = 0, (3, 3, 3, 2) = 0, (3, 3, 3, 3) = 0, (3, 3, 3, 4) = 0, (3, 3, 4, 1) = 0, (3, 3, 4, 2) = 0, (3, 3, 4, 3) = 0, (3, 3, 4, 4) = 0, (3, 4, 1, 1) = 0, (3, 4, 1, 2) = 0, (3, 4, 1, 3) = 0, (3, 4, 1, 4) = 0, (3, 4, 2, 1) = 0, (3, 4, 2, 2) = 0, (3, 4, 2, 3) = 0, (3, 4, 2, 4) = 0, (3, 4, 3, 1) = 0, (3, 4, 3, 2) = 0, (3, 4, 3, 3) = 0, (3, 4, 3, 4) = 0, (3, 4, 4, 1) = 0, (3, 4, 4, 2) = 0, (3, 4, 4, 3) = 0, (3, 4, 4, 4) = 0, (4, 1, 1, 1) = 0, (4, 1, 1, 2) = 0, (4, 1, 1, 3) = 0, (4, 1, 1, 4) = 0, (4, 1, 2, 1) = 0, (4, 1, 2, 2) = 0, (4, 1, 2, 3) = 0, (4, 1, 2, 4) = 0, (4, 1, 3, 1) = 0, (4, 1, 3, 2) = 0, (4, 1, 3, 3) = 0, (4, 1, 3, 4) = 0, (4, 1, 4, 1) = 0, (4, 1, 4, 2) = 0, (4, 1, 4, 3) = 0, (4, 1, 4, 4) = 0, (4, 2, 1, 1) = 0, (4, 2, 1, 2) = 0, (4, 2, 1, 3) = 0, (4, 2, 1, 4) = 0, (4, 2, 2, 1) = 0, (4, 2, 2, 2) = 0, (4, 2, 2, 3) = 0, (4, 2, 2, 4) = 0, (4, 2, 3, 1) = 0, (4, 2, 3, 2) = 0, (4, 2, 3, 3) = 0, (4, 2, 3, 4) = 0, (4, 2, 4, 1) = 0, (4, 2, 4, 2) = 0, (4, 2, 4, 3) = 0, (4, 2, 4, 4) = 0, (4, 3, 1, 1) = 0, (4, 3, 1, 2) = 0, (4, 3, 1, 3) = 0, (4, 3, 1, 4) = 0, (4, 3, 2, 1) = 0, (4, 3, 2, 2) = 0, (4, 3, 2, 3) = 0, (4, 3, 2, 4) = 0, (4, 3, 3, 1) = 0, (4, 3, 3, 2) = 0, (4, 3, 3, 3) = 0, (4, 3, 3, 4) = 0, (4, 3, 4, 1) = 0, (4, 3, 4, 2) = 0, (4, 3, 4, 3) = 0, (4, 3, 4, 4) = 0, (4, 4, 1, 1) = 0, (4, 4, 1, 2) = 0, (4, 4, 1, 3) = 0, (4, 4, 1, 4) = 0, (4, 4, 2, 1) = 0, (4, 4, 2, 2) = 0, (4, 4, 2, 3) = 0, (4, 4, 2, 4) = 0, (4, 4, 3, 1) = 0, (4, 4, 3, 2) = 0, (4, 4, 3, 3) = 0, (4, 4, 3, 4) = 0, (4, 4, 4, 1) = 0, (4, 4, 4, 2) = 0, (4, 4, 4, 3) = 0, (4, 4, 4, 4) = 0 \end{array} \right] \right) \end{array} \right)$$

$$= \frac{r^2 a(t)^2 \left(\left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + k \right)}{-1 + k r^2}, (2, 3, 2, 4) = 0, (2, 3, 3, 1) = 0, (2, 3, 3, 2) = -\frac{r^2 a(t)^2 \left(\left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + k \right)}{-1 + k r^2}, (2, 3, 3, 3) = 0, (2, 3, 3, 4) = 0, (2, 3, 4, 1) = 0, (2, 3, 4, 2) = 0, (2, 3, 4, 3) = 0, (2, 3, 4, 4) = 0, (2, 4, 1, 1) = 0,$$

4) = 0]]])

Angabe einzelner Komponenten eines Tensors:

```
> get_compts(RMN) [3,2,2,3];
```

$$-\frac{r^2 a(t)^2 \left(\left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + k \right)}{-1 + k r^2} \tag{1.9}$$

Ricci Tensor:

```
> RICCI := Ricci( ginv, RMN );
```

```
RICCI := table index_char = [-1, -1], compts
```

(1.10)

$$= \left[\left[\frac{3 \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right)}{a(t)}, 0, 0, 0 \right], \right.$$

$$\left[0, \frac{a(t) \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) + 2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + 2 k}{-1 + k r^2}, 0, 0 \right],$$

$$\left[0, 0, -a(t) r^2 \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) - 2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 r^2 - 2 k r^2, 0 \right],$$

$$\left[0, 0, 0, r^2 \left(-a(t) \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) + a(t) \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) \cos(\theta)^2 - 2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + 2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 \cos(\theta)^2 - 2 k \cos(\theta)^2 \right) \right] \right]$$

```
> get_compts(RICCI) [1,1];
```

$$\frac{3 \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right)}{a(t)} \tag{1.11}$$

Ricci Skalar:

Ricci Skalar:
 > **RS := Ricciscalar(ginv, RICCI);**

$$RS := \text{table} \left(\left[\begin{array}{c} \text{index_char} = [], \text{compts} = \frac{6 \left(a(t) \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) + \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + k \right)}{a(t)^2} \end{array} \right] \right) \quad (1.12)$$

Überprüfung:
 > **RICCIOU:=raise(ginv,RICCI,1);**
 > **contract(RICCIOU, [1, 2]);**

$$RICCIOU := \text{table} \left(\left[\begin{array}{c} \text{index_char} = [1, -1], \text{compts} = \begin{pmatrix} 3 \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \frac{a(t) \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) + 2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + 2k}{a(t)^2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & \frac{a(t) \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) + 2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + 2k}{a(t)^2} & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \frac{a(t) \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) + 2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + 2k}{a(t)^2} \end{pmatrix} \end{array} \right] \right)$$

$$\text{table} \left(\left[\begin{array}{c} \text{index_char} = [], \text{compts} = \frac{6 \left(a(t) \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) + \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + k \right)}{a(t)^2} \end{array} \right] \right) \quad (1.13)$$

Einsteintensor:
 > **Estn := Einstein(g, RICCI, RS);**

$$Estn := \text{table} \left(\left[\begin{array}{c} \text{index_char} = [-1, -1], \text{compts} \end{array} \right] \right) \quad (1.14)$$

```

> Estn := Einstein(g, RICCI, RS);

Estn := table index_char = [-1, -1], compts

= 
$$\begin{pmatrix} 3 \left( \left( \frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + k \right) \\ - \frac{\left( \frac{d}{dt} a(t) \right)^2}{a(t)^2}, 0, 0, 0 \\ 0, - \frac{2 a(t) \left( \frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) + \left( \frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + k}{-1 + k r^2}, 0, 0 \\ 0, 0, 2 a(t) r^2 \left( \frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) + \left( \frac{d}{dt} a(t) \right)^2 r^2 + k r^2, 0 \\ 0, 0, 0, -r^2 \left( -2 a(t) \left( \frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) + 2 a(t) \left( \frac{d^2}{dt^2} a(t) \right) \cos(\theta)^2 - \left( \frac{d}{dt} a(t) \right)^2 + \left( \frac{d}{dt} a(t) \right)^2 \cos(\theta)^2 - k + k \cos(\theta)^2 \right) \end{pmatrix}$$


Überprüfung:
> lin_com(1, RICCI, - 1/2*get_compts(RS), g);

table index_char = [-1, -1], compts
    
```

(1.14)

(1.15)

Die folgende Metrik beschreibt die homogene, isotrope zeitliche Entwicklung des Universums (Robertson-Walker Metrik):

$$g_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{a(t)^2}{1 - k r^2} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -a(t)^2 r^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -a(t)^2 r^2 \sin^2(\theta) \end{pmatrix}$$

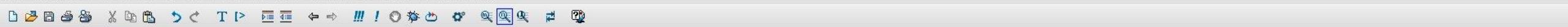
Die Funktion $a(t)$ bezeichnet den Skalenfaktor des Universums zur Zeit t und der Parameter k kennzeichnet den Krümmungsparameter des Universums. Die griechischen, raumzeitlichen Indices μ, ν laufen von 0..3 und entsprechen den folgenden sphärischen Koordinaten: $x^\mu = (x^0, x^1, x^2, x^3) = (t, r, \theta, \phi)$. Berechnen Sie die $(0, 0)$ -Komponente des folgenden zusammengesetzten Tensors $Q^\mu{}_\nu = R^{\alpha\beta\gamma\mu} R_{\alpha\beta\gamma\nu} - \frac{1}{4} R^{\alpha\beta\gamma\lambda} R_{\alpha\beta\gamma\lambda} g^\mu{}_\nu$ und geben Sie an welcher der unten stehende Ausdrücke richtig ist:

$Q^0{}_0 = Q^t{}_t = \frac{3 \left((a(t))^4 \left(\frac{d^2 a(t)}{dt^2} \right)^2 - \left(\frac{da(t)}{dt} \right)^2 - 2k \left(\frac{da(t)}{dt} \right)^2 - k^2 \right)}{(a(t))^4}$

$Q^0{}_0 = Q^t{}_t = \frac{3 \left((a(t))^2 \left(\frac{d^2 a(t)}{dt^2} \right)^2 - \left(\frac{da(t)}{dt} \right)^4 - 2k \left(\frac{da(t)}{dt} \right)^2 - k^2 \right)}{(a(t))^4}$

$Q^0{}_0 = Q^t{}_t = \frac{2 \left((a(t))^2 \left(\frac{d^2 a(t)}{dt^2} \right)^2 - \left(\frac{da(t)}{dt} \right)^4 - 4k \left(\frac{da(t)}{dt} \right)^2 - k^2 \right)}{(a(t))^4}$

$Q^0{}_0 = Q^t{}_t = \frac{3 \left((a(t))^2 \left(\frac{d^2 a(t)}{dt^2} \right)^2 - \left(\frac{da(t)}{dt} \right)^4 - 2k \left(\frac{da(t)}{dt} \right)^2 - k^2 \right)}{1 - k r^2}$



Text Math Drawing Plot Animation Hide

C Maple Input Monospaced 12 B I U

Berechnung des infinitesimalen Weglängenelements ds^2 :

```
> dx:=create([1], array([dt,dr,dtheta,dphi]));
ds2:=get_compts(prod(dx,lower(g,dx,1),[1,1]));
ds2:=collect(simplify(ds2), [dt,dr,dtheta,dphi]);
```

$$ds2 := dt^2 + \frac{dr^2 a(t)^2}{-1 + kr^2} + \frac{(a(t)^2 r^2 - a(t)^2 r^4 k) dtheta^2}{-1 + kr^2} + \frac{(a(t)^2 r^4 k \cos(\theta)^2 + a(t)^2 r^2 - a(t)^2 r^4 k - a(t)^2 r^2 \cos(\theta)^2) dphi^2}{-1 + kr^2} \quad (1.16)$$

Quadratischer Beitrag in der alternativen ART-Theorie von Prof. Struckmeier (FIAS Frankfurt)

```
> RMNinv:= raise(ginv,RMN,1,2,3,4):
Eins:=raise(ginv,g,1):
EqQuad:=1in_com(1,prod(RMNinv,RMN,[1,1],[2,2],[3,3]),- 1/4,prod(Eins,prod(RMNinv,RMN,[1,1],[2,2],[3,3],[4,4])));
```

$$EqQuad := table \left(\left[\begin{array}{c} index_char = [1, -1], \\ compts = \left[\begin{array}{c} 3 \left(\left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right)^2 a(t)^2 - \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^4 - 2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 k - k^2 \right) \\ a(t)^4 \end{array} \right], 0,0,0 \end{array} \right] \right) \quad (1.17)$$

$$\left[\begin{array}{c} \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right)^2 a(t)^2 - \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^4 - 2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 k - k^2 \\ a(t)^4 \end{array} \right], 0,0$$

$$0,0, \left[\begin{array}{c} \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right)^2 a(t)^2 - \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^4 - 2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 k - k^2 \\ a(t)^4 \end{array} \right], 0$$

$$0,0,0, \left[\begin{array}{c} \left(\frac{d^2}{dt^2} a(t) \right)^2 a(t)^2 - \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^4 - 2 \left(\frac{d}{dt} a(t) \right)^2 k - k^2 \\ a(t)^4 \end{array} \right] \right]$$

Die Bewegung eines Probekörpers um ein nichtrotierendes schwarzes Loch wird mittels der Geodätengleichung beschrieben:

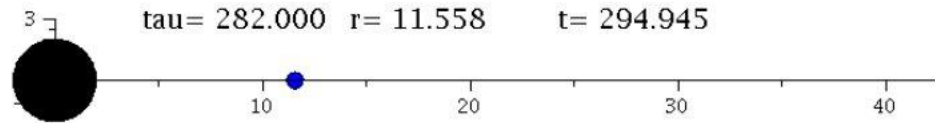
$$\frac{d^2 x^\mu}{d\tau^2} + \Gamma_{\nu\rho}^\mu \frac{dx^\nu}{d\tau} \frac{dx^\rho}{d\tau} = 0 \Rightarrow$$

$$\frac{d^2 t}{d\tau^2} = -\Gamma_{\nu\rho}^0 \frac{dx^\nu}{d\tau} \frac{dx^\rho}{d\tau}$$

$$\frac{d^2 r}{d\tau^2} = -\Gamma_{\nu\rho}^1 \frac{dx^\nu}{d\tau} \frac{dx^\rho}{d\tau}$$

$$\frac{d^2 \theta}{d\tau^2} = -\Gamma_{\nu\rho}^2 \frac{dx^\nu}{d\tau} \frac{dx^\rho}{d\tau}$$

$$\frac{d^2 \phi}{d\tau^2} = -\Gamma_{\nu\rho}^3 \frac{dx^\nu}{d\tau} \frac{dx^\rho}{d\tau}$$



wobei τ ein affiner Parameter (z.B. die Eigenzeit), t , r , θ und ϕ die Schwarzschildkoordinaten und $\Gamma_{\nu\rho}^\mu$ die Christoffel Symbole zweiter Art darstellen. Lösen Sie, unter Verwendung des Computeralgebra-Systems Maple, die Geodätengleichung eines radial in ein schwarzes Loch einfallenden Probekörpers. Verwenden Sie die folgenden Anfangsbedingungen: Zur Eigenzeit $\tau=0$ sei der Probekörper bei $r=50.5$, $\theta=0$ und $\phi=0$; die Anfangsgeschwindigkeiten seien: $\frac{dr}{d\tau}=0$, $\frac{d\theta}{d\tau}=0$, $\frac{d\phi}{d\tau}=0$ und die Masse des schwarzen Lochs betrage $M=1$. Berechnen Sie wo sich der Probekörper bei $\tau = 300 \approx 1$ [ms] befindet und geben Sie den Radius $r(300)$ in [km] an.

Erster Vorlesungsteil: Allgemeine Relativitätstheorie mit Maple

2. Vorlesung

Einführung

Bewegung eines Probekörpers (Masse verschwindend klein gegenüber der Masse des schwarzen Lochs) um ein schwarzes Loch ist ein astrophysikalisch sehr relevantes Problem. Es gilt als so gut wie bestätigt, dass im Zentrum unserer Galaxie ein superschweres schwarzes Loch existiert und man verfolgt seit Jahrzehnten (siehe z.B. R.Genzel et.al.) die Bewegung einzelner sogenannter S-Sterne um dieses Zentrum. Neben diesen aktuellen Erkenntnissen, gilt die Perihel-Drehung des Merkur als ein, durch die allgemeine Relativitätstheorie verursachter, Effekt. Obwohl die Bewegung der Planeten unseres Sonnensystems um unser Zentralgestirn (die Sonne) ja sicherlich keine Bewegung um ein schwarzes Loch darstellt, können die Gleichungen der Planetenbewegungen in guter Approximation als solche beschrieben werden (siehe Birkov-Theorem).

Die Geodätengleichung in vorgegebener Schwarzschild Raumzeit

Im folgenden wird die Geodätengleichung in vorgegebener Schwarzschild Raumzeit betrachtet. Betrachten wir zwei unterschiedliche Raumzeitpunkte A und B und beschreiben die Bewegung eines Probekörpers von A nach B mittels einer parametrisierten Raumzeitkurve $x^\mu(\lambda)$; λ bezeichnet man als den affinen Parameter. Die Geodätengleichung beschreibt wie sich ein Probekörper (Masse = 0) im Raum bewegt und sagt voraus, dass diese Bewegung sich stets entlang der kürzesten Kurve, in der durch die Metrik beschriebenen gekrümmten Raumzeit, vollzieht.

$$\int_A^B ds = \int_A^B \sqrt{g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu} = \int_A^B \sqrt{g_{\mu\nu} \frac{dx^\mu}{d\lambda} \frac{dx^\nu}{d\lambda}} d\lambda \rightarrow \text{Extremal}$$

Mittels der Euler-Lagrange Gleichungen ($L = \sqrt{g_{\mu\nu} \frac{dx^\mu}{d\lambda} \frac{dx^\nu}{d\lambda}}$) gelangt man dann zur Geodätengleichung

$$\frac{d^2 x^\mu}{d\lambda^2} + \Gamma_{\nu\rho}^\mu \frac{dx^\nu}{d\lambda} \frac{dx^\rho}{d\lambda} = 0 ,$$

wobei die $\Gamma_{\nu\rho}^\mu$ die Christoffel Symbole zweiter Art und λ ein affiner Parameter (z.B. die Eigenzeit) darstellen.

Radial in ein schwarzes Loch einfallender Probekörper

```
> restart;
with(tensor);
with(plots);
with(plottools);
```

Definition der kovarianten Raumzeit-Metrik eines schwarzen Lochs der Masse M in Schwarzschildkoordinaten:

```
> coord := [t, r, theta, phi];
g_coords := array(symmetric, sparse, 1..4, 1..4);
```

Die Geodätengleichung

$$\frac{d^2 x^\mu}{d\tau^2} + \Gamma_{\nu\rho}^\mu \frac{dx^\nu}{d\tau} \frac{dx^\rho}{d\tau} = 0$$

Maple Ausgabe bei festgelegter Schwarzschild-Raumzeit

$$\begin{aligned} \text{eqns} := & \left\{ \frac{d^2}{d\lambda^2} \tau(\lambda) - \frac{2M \left(\frac{d}{d\lambda} \tau(\lambda) \right) \left(\frac{d}{d\lambda} r(\lambda) \right)}{r(-r+2M)} = 0, \frac{d^2}{d\lambda^2} \phi(\lambda) \right. \\ & + \frac{2 \left(\frac{d}{d\lambda} r(\lambda) \right) \left(\frac{d}{d\lambda} \phi(\lambda) \right)}{r} + \frac{2 \cos(\theta) \left(\frac{d}{d\lambda} \theta(\lambda) \right) \left(\frac{d}{d\lambda} \phi(\lambda) \right)}{\sin(\theta)} = 0, \frac{d^2}{d\lambda^2} \theta(\lambda) \\ & + \frac{2 \left(\frac{d}{d\lambda} r(\lambda) \right) \left(\frac{d}{d\lambda} \theta(\lambda) \right)}{r} - \sin(\theta) \cos(\theta) \left(\frac{d}{d\lambda} \phi(\lambda) \right)^2 = 0, \frac{d^2}{d\lambda^2} r(\lambda) \\ & - \frac{(-r+2M)M \left(\frac{d}{d\lambda} \tau(\lambda) \right)^2}{r^3} + \frac{M \left(\frac{d}{d\lambda} r(\lambda) \right)^2}{r(-r+2M)} + (-r+2M) \left(\frac{d}{d\lambda} \theta(\lambda) \right)^2 + (\\ & \left. -r+2M) \sin(\theta)^2 \left(\frac{d}{d\lambda} \phi(\lambda) \right)^2 = 0 \right\} \end{aligned}$$

wobei die $\Gamma_{\nu\rho}^{\mu}$ die Christoffel Symbole zweiter Art und λ ein affiner Parameter (z.B. die Eigenzeit) darstellen.

Radial in ein schwarzes Loch einfallender Probekörper

```
> restart:
with( tensor ):
with(plots):
with(plottools):
```

Definition der kovarianten Raumzeit-Metrik eines schwarzen Lochs der Masse M in Schwarzschildkoordinaten:

```
> coord := [t, r, theta, phi]:
g_compts := array(symmetric,sparse, 1..4, 1..4):
g_compts[1,1] := 1-2*M/r: g_compts[2,2] := -1/g_compts[1,1]:
g_compts[3,3] := -r^2: g_compts[4,4] := -r^2*sin(theta)^2:
g := create( [-1,-1], eval(g_compts));
```

$$g := \text{table} \left(\begin{array}{c} \text{index_char} = [-1, -1], \text{compts} \\ \left(\begin{array}{cccc} 1 - \frac{2M}{r} & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -\frac{1}{1 - \frac{2M}{r}} & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -r^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -r^2 \sin(\theta)^2 \end{array} \right) \end{array} \right) \quad (2.1.1)$$

Berechnung der kontravarianten Metrik und der Christoffel Symbole:

```
> ginv := invert( g, 'detg' ):
D1g := d1metric( g, coord ):
D2g := d2metric( D1g, coord ):
Cf1 := Christoffel1( D1g ):
Cf2:= Christoffel2( ginv, Cf1 ):
```

Berechnung der Geodätengleichung als Funktion des affinen Parameters λ : Die Geodätengleichung ist ein System gekoppelter Differentialgleichungen

$$\begin{aligned} \frac{d^2 t}{d\lambda^2} &= -\Gamma_{\nu\rho}^0 \frac{dx^\nu}{d\lambda} \frac{dx^\rho}{d\lambda} \\ \frac{d^2 r}{d\lambda^2} &= -\Gamma_{\nu\rho}^1 \frac{dx^\nu}{d\lambda} \frac{dx^\rho}{d\lambda} \\ \frac{d^2 \theta}{d\lambda^2} &= -\Gamma_{\nu\rho}^2 \frac{dx^\nu}{d\lambda} \frac{dx^\rho}{d\lambda} \\ \frac{d^2 \phi}{d\lambda^2} &= -\Gamma_{\nu\rho}^3 \frac{dx^\nu}{d\lambda} \frac{dx^\rho}{d\lambda} \end{aligned} ,$$

wobei λ ein affiner Parameter (z.B. die Eigenzeit), t, r, θ und ϕ die Schwarzschildkoordinaten und $\Gamma_{\nu\rho}^\mu$ die Christoffel Symbole zweiter Art darstellen.

```
> eqns:=geodesic_eqns( coord, lambda, Cf2 );
```

$$\begin{aligned} eqns := & \left\{ \begin{aligned} \frac{d^2}{d\lambda^2} t(\lambda) - \frac{2M}{r(-r+2M)} \left(\frac{d}{d\lambda} r(\lambda) \right) \left(\frac{d}{d\lambda} r(\lambda) \right) &= 0, \frac{d^2}{d\lambda^2} \phi(\lambda) \\ + \frac{2 \left(\frac{d}{d\lambda} r(\lambda) \right) \left(\frac{d}{d\lambda} \phi(\lambda) \right)}{r} + \frac{2 \cos(\theta) \left(\frac{d}{d\lambda} \theta(\lambda) \right) \left(\frac{d}{d\lambda} \phi(\lambda) \right)}{\sin(\theta)} &= 0, \frac{d^2}{d\lambda^2} \theta(\lambda) \\ + \frac{2 \left(\frac{d}{d\lambda} r(\lambda) \right) \left(\frac{d}{d\lambda} \theta(\lambda) \right)}{r} - \sin(\theta) \cos(\theta) \left(\frac{d}{d\lambda} \phi(\lambda) \right)^2 &= 0, \frac{d^2}{d\lambda^2} r(\lambda) \\ - \frac{(-r+2M)M \left(\frac{d}{d\lambda} t(\lambda) \right)^2}{r^3} + \frac{M \left(\frac{d}{d\lambda} r(\lambda) \right)^2}{r(-r+2M)} + (-r+2M) \left(\frac{d}{d\lambda} \theta(\lambda) \right)^2 + & \\ -r+2M \sin(\theta)^2 \left(\frac{d}{d\lambda} \phi(\lambda) \right)^2 &= 0 \end{aligned} \right. \end{aligned} \tag{2.1.2}$$

Wir lassen nur radiale Bewegung zu und setzen die Masse des schwarzen Lochs auf $M=1$:

```
> eq1:=subs({diff(phi(lambda), lambda)=0, diff(theta(lambda), lambda)=0, M=1}, eqns[1]):
eq2:=subs({diff(phi(lambda), lambda)=0, diff(theta(lambda), lambda)=0, M=1}, eqns[2]):
eq3:=subs({diff(phi(lambda), lambda)=0, diff(theta(lambda), lambda)=0, M=1}, eqns[3]):
eq4:=subs({diff(phi(lambda), lambda)=0, diff(theta(lambda), lambda)=0, M=1}, eqns[4]):
eq1:=simplify(subs({r=r(lambda)}, eq1)):
eq4:=simplify(subs({r=r(lambda)}, eq4)):
```

$$\begin{aligned}
 eq1 &:= \frac{\left(\frac{d^2}{d\lambda^2} \tau(\lambda)\right) r(\lambda)^2 - 2 \left(\frac{d^2}{d\lambda^2} \tau(\lambda)\right) r(\lambda) + 2 \left(\frac{d}{d\lambda} \tau(\lambda)\right) \left(\frac{d}{d\lambda} r(\lambda)\right)}{r(\lambda) (r(\lambda) - 2)} = 0 \\
 eq4 &:= \frac{1}{r(\lambda)^3 (r(\lambda) - 2)} \left(\left(\frac{d^2}{d\lambda^2} r(\lambda)\right) r(\lambda)^4 - 2 \left(\frac{d^2}{d\lambda^2} r(\lambda)\right) r(\lambda)^3 \right. \\
 &\quad + \left(\frac{d}{d\lambda} \tau(\lambda)\right)^2 r(\lambda)^2 - 4 \left(\frac{d}{d\lambda} \tau(\lambda)\right)^2 r(\lambda) + 4 \left(\frac{d}{d\lambda} \tau(\lambda)\right)^2 \\
 &\quad \left. - \left(\frac{d}{d\lambda} r(\lambda)\right)^2 r(\lambda)^2 \right) = 0
 \end{aligned}
 \tag{2.1.3}$$

Anfangswerte:

Zur Zeit $t=0$ sei der fallende Körper bei einem Radius von $r=10=5 \cdot r_s$ (Schwarzschildradius), die Anfangsgeschwindigkeit des Körpers sei 0. Wir beschreiben den Fall aus der Sichtweise eines im unendlichen ruhenden Beobachters. Bemerkung: Der Anfangswert dt_0 ergibt sich hierbei aus der Bedingung des infinitesimalen Weglängenelements $\frac{ds^2}{d\lambda^2} = u^\mu u_\mu = 1$, wobei hierbei der affine Parameter λ als Eigenzeit τ interpretiert wird und u^μ die 4er-Geschwindigkeit des Körpers darstellt.

$$\frac{ds^2}{d\lambda^2} = 1 \quad \underbrace{\Rightarrow}_{dr=d\theta=d\phi=0 \text{ bei } t=0} \quad \left(1 - \frac{2M}{r}\right) \frac{dt^2}{d\lambda^2} = 1 \quad \Rightarrow \quad \frac{dt}{d\lambda} = \frac{1}{\sqrt{1 - \frac{2M}{r}}}$$

```

>      r0:=10:
      t0:=0:
      dr0:=0:
      dt0:=evalf(1/sqrt(1-2/r0)):
  
```

Numerisches Lösen der Geodätengleichung:

```

> Loes:=dsolve({eq1,eq4,t(0)=t0,r(0)=r0,D(r)(0)=0,D(t)(0)=dt0},{r(lambda),t(lambda)},type=numeric,output=listprocedure):
  
```

Zum Vergleich lösen wir auch die Bewegungsgleichung nach Newton:

$$\frac{d^2 r}{dt^2} = -\frac{1}{r^2}$$

Grafische Veranschaulichung der Lösung (rote Kurve ist die nach Newton berechnete):

```

>
      lend:=33.7:
      lendn:=35.12:
Plot1:=odeplot(Loes, [lambda, t(lambda)], 0..lend, numpoints=200, color=blue, thickness=2, title="Koordinatenzeit t vs affiner Parameter
      lambda"):
Plot2:=odeplot(Loes, [lambda, r(lambda)], 0..lend, numpoints=200, color=blue, thickness=2, title="radius vs affiner Parameter lambda"):
Plot3:=odeplot(Loes, [r(lambda), t(lambda)], 0..lend, numpoints=700, color=blue, thickness=2, title="Koordinatenzeit t vs radius"):
Plot_newton:=odeplot(Loes_newton, [r(lambda), lambda], 0..lendn, numpoints=100, color=red, thickness=2):
display(Matrix(1, 3, [Plot1, Plot2, display(Plot3, Plot_newton)]));

```

