

Krümmung im Riemannschen Raum

5ter Teil

1

Das Krümmungstensor

- Woran erkennen wir, ob ein Raum, der durch eine Metrik definiert ist, "gekrümmt" ist oder "flach" ist?? Was ist Krümmung, wie steht sie im Zusammenhang zur Metrik? (Es wird sich um 2-k. part. Ableitungen nach der Metrik handeln...?)

• Einen Riemannschen Raum, indem man durch Wahl geeigneter Koordinaten den metrischen Tensor "überall", d.h. global, auf die Minkowski-Form $\eta_{\mu\nu}$ bringen kann, bezeichnen wir als ungekrümmt oder flach, da wir dem Minkowski-Raum keine Krümmung zuschreiben. (Ein euklidischer Raum ist flach, obwohl er in komplizierten Koordinaten, z.B. Kugelkoordinaten ausgedrückt werden kann. So die Welt auf einer Kugeloberfläche ist gekrümmt. Es kann dort aber lokal im Tangentialraum ein euklid. Koordinatensystem gewählt werden). Lokal \rightarrow Global $g_{\mu\nu}$ mit $g_{\mu\nu} = \eta_{\mu\nu}$ überall

• Da im mit fallenden Bezugssystem $g_{\mu\nu} \rightarrow \eta_{\mu\nu}$, $\Gamma_{\mu\nu}^{\lambda} = 0$, der Raum aber dasselbe ist, sollte es sich um part. Ableitung von $\Gamma_{\mu\nu}^{\lambda}$ handeln, i.e. es ist nicht notwendigerweise $\frac{\partial}{\partial x^{\alpha}} \Gamma_{\mu\nu}^{\lambda} = 0 \Leftrightarrow \frac{\partial^2}{\partial x^{\alpha} \partial x^{\beta}} g_{\mu\nu} = 0$. Da "Krümmungstensor" muß diesen Sachverhalt in einer koordinaten Darstellung zum Ausdruck bringen.

• Wenn der Raum flach, i.e. es existiert ein Bezugssystem überall $g_{\mu\nu} = \eta_{\mu\nu}$, $\Gamma_{\mu\nu}^{\lambda} = 0$, so gilt in diesem Bezugssystem zunächst

$$\nabla_{\mu}^{\alpha} = \frac{\partial \nabla^{\alpha}}{\partial x^{\mu}} \quad \text{überall}$$

Dies gilt weiter für alle loo. Ableitungen höherer Ordnung, weil die Christoffel-Symbole überall Null sind. Insbesondere

$$\nabla_{\mu}^{\alpha} \nabla_{\nu}^{\beta} - \nabla_{\nu}^{\alpha} \nabla_{\mu}^{\beta} = \frac{\partial^2 \nabla^{\alpha}}{\partial x^{\mu} \partial x^{\nu}} - \frac{\partial^2 \nabla^{\alpha}}{\partial x^{\nu} \partial x^{\mu}} = 0 \quad \text{überall}$$

Da dies eine Tensorgleichung, gilt dies aber in jedem beliebigen Koordinatensystem, nicht nur in dem speziellen, wo $g_{\mu\nu} = \eta_{\mu\nu}$, $\Gamma = 0$ "soll". Die Vertauschbarkeit der loo. Ableitung ist also eine notwendige Bedingung dafür, daß ein Riemannscher Raum ungekrümmt ist!

Untersuchen wir daher den Kommutator des kov. Ableit. in einem allgemeinen Riemannsche² Raum:

$$\begin{aligned}
 V^{\alpha}_{||\beta||\gamma} &= \left(\frac{\partial V^{\alpha}}{\partial x^{\beta}} + \Gamma^{\alpha}_{\beta\mu} V^{\mu} \right)_{||\gamma} \\
 &= \frac{\partial}{\partial x^{\gamma}} \left(\frac{\partial V^{\alpha}}{\partial x^{\beta}} + \Gamma^{\alpha}_{\beta\mu} V^{\mu} \right) + \Gamma^{\alpha}_{\gamma\nu} \left(\frac{\partial V^{\nu}}{\partial x^{\beta}} + \Gamma^{\nu}_{\beta\mu} V^{\mu} \right) - \Gamma^{\nu}_{\beta\gamma} \left(\frac{\partial V^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} + \Gamma^{\alpha}_{\nu\mu} V^{\mu} \right) \\
 &= \frac{\partial^2 V^{\alpha}}{\partial x^{\beta} \partial x^{\gamma}} + \frac{\partial \Gamma^{\alpha}_{\beta\mu}}{\partial x^{\gamma}} V^{\mu} + \Gamma^{\alpha}_{\gamma\nu} \frac{\partial V^{\nu}}{\partial x^{\beta}} - \Gamma^{\nu}_{\beta\gamma} \frac{\partial V^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} + \Gamma^{\alpha}_{\beta\mu} \frac{\partial V^{\nu}}{\partial x^{\gamma}} \\
 &\quad + \left(\Gamma^{\alpha}_{\gamma\nu} \Gamma^{\nu}_{\beta\mu} - \Gamma^{\nu}_{\beta\gamma} \Gamma^{\alpha}_{\nu\mu} \right) V^{\mu}
 \end{aligned}$$

$\beta \leftrightarrow \gamma$:

$$\begin{aligned}
 V^{\alpha}_{||\gamma||\beta} &= \frac{\partial^2 V^{\alpha}}{\partial x^{\gamma} \partial x^{\beta}} + \frac{\partial \Gamma^{\alpha}_{\gamma\mu}}{\partial x^{\beta}} V^{\mu} + \left(\Gamma^{\alpha}_{\beta\nu} \frac{\partial V^{\nu}}{\partial x^{\gamma}} - \Gamma^{\nu}_{\gamma\beta} \frac{\partial V^{\alpha}}{\partial x^{\nu}} + \Gamma^{\alpha}_{\gamma\mu} \frac{\partial V^{\nu}}{\partial x^{\beta}} \right) \\
 &\quad + \left(\Gamma^{\alpha}_{\beta\nu} \Gamma^{\nu}_{\gamma\mu} - \Gamma^{\nu}_{\gamma\beta} \Gamma^{\alpha}_{\nu\mu} \right) V^{\mu}
 \end{aligned}$$

↗ habesidney

Beachte, daß Γ sym. in den unteren Indizes, und die Symmetrie der part. Ableitungen

$$V^{\alpha}_{||\beta||\gamma} - V^{\alpha}_{||\gamma||\beta} = \left(\frac{\partial \Gamma^{\alpha}_{\beta\mu}}{\partial x^{\gamma}} - \frac{\partial \Gamma^{\alpha}_{\gamma\mu}}{\partial x^{\beta}} + \Gamma^{\alpha}_{\gamma\nu} \Gamma^{\nu}_{\beta\mu} - \Gamma^{\alpha}_{\beta\nu} \Gamma^{\nu}_{\gamma\mu} \right) V^{\mu}$$

↑
Tensor

$\cong R^{\alpha}_{\mu\beta\gamma} V^{\mu}$ ↙ habesidney - (Riemannsche) Krümmungstensor
↖ maßtensor sein?

• Für einen flachen Raum maß gelten

$$R^{\alpha}_{\mu\beta\gamma} = 0$$

Es ist klar, daß dies eine notwendige Bedingung ist (Ausgms = nur flache Punkte folgte $R^{\alpha}_{\mu\beta\gamma} = 0$ überall gilt, es ist auch eine hinreichende Bedingung hierfür, i.e. es läßt sich ausgehend aus $R^{\alpha}_{\mu\beta\gamma} = 0$ ein globales Inertialsystem definieren. Umverfichten auf den Beweis und verweise auf Adler, Kap. 5.6. ↗

- Wir können diesen Sachverhalt auch so formulieren, daß $R^\alpha_{\mu\beta\gamma} = 0$ die Feldgleichung für den gravitationsfreien Raum darstellt (genauer gesagt: für einen Raum, in dem sich Schein- und Gravitationskräfte global wegtransformieren lassen).
- Wenn nun eine Metrik vorliegt, von der man vermutet, daß sie "nur" in eine komplizierte Form die Metrik des euklidischen Raumes ist (wie etwa bei Verwendung parabolischer Koordinaten), so braucht man nur den Riemann-Tensor für diese Metrik zu berechnen. Falls er verschwindet, folgt daraus, daß der Raum flach ist und daß es ein globales Koordinatensystem gibt, in dem der metrische Tensor die Elementarform annimmt. Oftmals ist es aber eine schwierige Aufgabe, eine Koordinaten transformation explizit anzugeben, die diesen "Zugang" auch tatsächlich bewerkstelligt (vgl. Atlas Kap. 5.6.).

Desweiteren folgt für Tensoren höherer Stufe

$$\begin{aligned}
 (V^\alpha W^\delta)_{||\beta||\gamma} - (V^\alpha W^\delta)_{||\gamma||\beta} &= V^\alpha_{||\beta||\gamma} W^\delta + V^\alpha W^\delta_{||\beta||\gamma} + V^\alpha_{||\beta} W^\delta_{||\gamma} + V^\alpha_{||\gamma} W^\delta_{||\beta} \\
 &= V^\alpha_{||\beta||\gamma} W^\delta - V^\alpha W^\delta_{||\gamma||\beta} - V^\alpha_{||\gamma} W^\delta_{||\beta} - V^\alpha_{||\beta} W^\delta_{||\gamma} \\
 &= R^\alpha_{\mu\beta\gamma} V^\mu W^\delta + V^\alpha R^\delta_{\mu\beta\gamma} W^\mu
 \end{aligned}$$

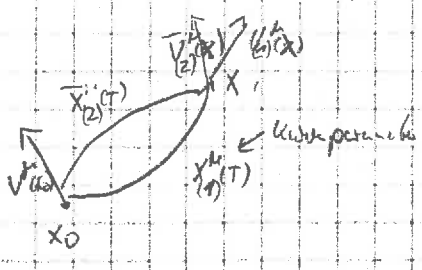
$$\Rightarrow (T^{\alpha\delta})_{||\beta||\gamma} - (T^{\alpha\delta})_{||\gamma||\beta} = R^\alpha_{\mu\beta\gamma} T^{\mu\delta} + R^\delta_{\mu\beta\gamma} T^{\alpha\mu} \quad \text{usw. für Tensoren höherer Stufe.}$$

• $(g_{\alpha\beta})_{||\gamma} = 0$, $V_\alpha = g_{\alpha\nu} V^\nu$, $V^\nu_{||\beta||\gamma} - V^\nu_{||\gamma||\beta} = R^\nu_{\mu\beta\gamma} V^\mu$

$$\Rightarrow V_{\alpha||\beta||\gamma} - V_{\alpha||\gamma||\beta} = g_{\alpha\nu} R^\nu_{\mu\beta\gamma} V^\mu \hat{=} \underline{R_{\alpha\mu\beta\gamma} V^\mu} \quad - \text{Index } \alpha \text{ heben/lassen}$$

Parallelverschiebung und Krümmung

Wie beschäftigt uns jetzt mit einer scheinbar völlig anderen Frage, nämlich, ob es möglich ist, ein im gesamten Raum existierendes Vektorfeld $V^{\mu}(x)$ durch Parallelverschiebung des Vektors $V^{\mu}(x_0)$ vom Punkt x_0 zu irgendeinem anderen Punkt x zu definieren.



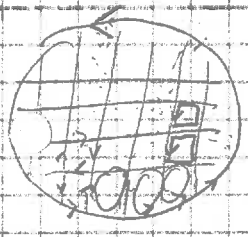
$$\frac{dV^{\mu}}{d\tau} = -\Gamma^{\mu}_{\nu\lambda} \frac{dx^{\nu}}{d\tau} V^{\lambda} \quad \text{Paralleltransport auf Kurve } x^{\mu}(\tau)$$

$$\Rightarrow V^{\mu}_{(x)}(x) = V^{\mu}(x_0) - \int_{\tau_0}^{\tau} d\tau \Gamma^{\mu}_{\nu\lambda}(x_{(x)}(\tau)) \frac{dx^{\nu}}{d\tau} V^{\lambda}(x_{(x)}(\tau))$$

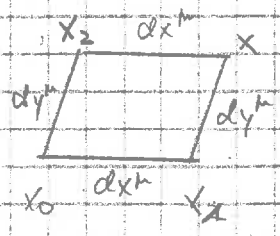
$$V^{\mu}_{(x)}(x) = V^{\mu}(x_0) - \int_{\tau_0}^{\tau} d\tau \Gamma^{\mu}_{\nu\lambda}(x_{(x)}(\tau)) \frac{dx^{\nu}}{d\tau} V^{\lambda}(x_{(x)}(\tau)) \quad || \text{?}$$

Der Vektor $V^{\mu}(x)$ ist also nur dann durch Parallelverschiebung eindeutig definiert, wenn das Integral wegunabhängig ist für alle Wege $x^{\mu}(\tau)$, i.e.

$$\oint_{\tau_0} d\tau \Gamma^{\mu}_{\nu\lambda} \frac{dx^{\nu}}{d\tau} V^{\lambda}(x(\tau)) = 0$$



"Ähnlich wie beim graphischen Begriff des Rotors kann man die Größe geschlossener Weg als Summe vieler kleiner infinitesimaler geschlossener Wege auffassen, diese betrachtete Wegesicht gerade aufheben, sodass nur der "große" Weg übrig bleibt. Daher genügt obige Forderung der Wegunabhängigkeit für infinitesimal kleine, geschlossene Wege zu verifizieren.



$$dx^{\mu} = x_1^{\mu} - x_0^{\mu} = x^{\mu} - x_2^{\mu}$$

$$dy^{\mu} = x_2^{\mu} - x_0^{\mu} = x^{\mu} - x_1^{\mu}$$

Der Weg $x_0 \rightarrow x_1 \rightarrow x$:

$$V^M(x_1) = V^M(x_0) + \Gamma_{\nu\lambda}^M(x_0) dx^\nu V^\lambda(x_0)$$

$$V^M(x) = V^M(x_1) + \Gamma_{\nu\lambda}^M(x_1) dy^\nu V^\lambda(x_1)$$

Es ist offenbar

$$\Gamma_{\nu\lambda}^M(x_1) = \Gamma_{\nu\lambda}^M(x_0) + \frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^M(x_0)}{\partial x^\alpha} dx^\alpha + \dots$$

so erhalten wir bis zu Termen zweiter Ordnung (hier könnt man übrigens "Rechenreihen" haben, eine gewisse Rechnung mit Hilfe des Mittelwertsatzes der Integralrechnung, $\int_a^b f(x) dx = f(\xi)(b-a)$, $\xi \in]a,b[$ zeigt, daß unsere Annahme richtig bleiben).

$$V^M(x) \Big|_{x_0 \rightarrow x} = V^M(x_0) + \Gamma_{\nu\lambda}^M(x_0) (dx^\nu + dy^\nu) V^\lambda(x_0) + \Gamma_{\alpha\beta}^M(x_0) dx^\alpha dy^\beta V^\beta(x_0) - \frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^M(x_0)}{\partial x^\alpha} dx^\alpha dy^\nu V^\lambda(x_0)$$

$$= V^M(x_0) + \left[\Gamma_{\nu\lambda}^M(x_0) (dx^\nu + dy^\nu) + \frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^M(x_0)}{\partial x^\alpha} dx^\alpha dy^\nu - \Gamma_{\nu\beta}^M(x_0) \Gamma_{\alpha\lambda}^M(x_0) dx^\alpha dy^\beta \right] V^\lambda(x_0)$$

Analog der Weg $x_0 \rightarrow x_1 \rightarrow x$: Hier muß gerade dx mit dy vertauscht werden, i.e.

$$V^M(x) \Big|_{x_0 \rightarrow x} = V^M(x_0) + \left[\Gamma_{\nu\lambda}^M(x_0) (dy^\nu + dx^\nu) + \frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^M(x_0)}{\partial x^\alpha} dy^\alpha dx^\nu - \Gamma_{\nu\beta}^M(x_0) \Gamma_{\alpha\lambda}^M(x_0) dy^\alpha dx^\beta \right] V^\lambda(x_0)$$

Wir substituieren beide Gleichungen und erhalten nach Umbenennung der Summationsindizes α und ν , daß beide letzte Terme der letzte Gln:

$$V^M(x) \Big|_{x_0 \rightarrow x} - V^M(x) \Big|_{x_0 \rightarrow x_1} = \left[\frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^M}{\partial x^\alpha} - \frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^M}{\partial x^\alpha} + \Gamma_{\nu\beta}^M \Gamma_{\alpha\lambda}^M - \Gamma_{\nu\beta}^M \Gamma_{\alpha\lambda}^M \right]_{x_0} dx^\alpha dx^\nu V^\lambda(x_0) = R^M_{\lambda\alpha\nu} dx^\alpha dx^\nu V^\lambda(x_0)$$

Dieser Ausdruck verschwindet also nur dann, wenn $R^M_{\lambda\alpha\nu} = 0$, i.e. der Raum flach ist. $R^M_{\lambda\alpha\nu} = 0$ ist also die notwendige und hinreichende Integrierbarkeitsbedingung, daß die Wegabhängigkeit garantiert (analog: $\oint \vec{A} ds = 0 \Leftrightarrow \text{rot } \vec{A} = 0$)

Der Begriff eines konstanten Vektorfeldes im gesamten Raum mit beliebiger Metrik, indem die Krümmungskennel nicht verschwindet, macht also keinen Sinn!

Eigenschaften des Krümmungstensors

• Fundament: $R^{\mu\nu}_{\lambda\sigma}$ hat $(4^4) = 256$ - Komponenten

ABO: Nicht alle sind unabhängig. Dies liegt an der Existenz von einer Reihe von Symmetrieeigenschaften.

$$R_{\mu\nu\alpha\beta} = g_{\mu\lambda} R^{\lambda}_{\nu\alpha\beta} = g_{\mu\lambda} \left(\frac{\partial \Gamma^{\lambda}_{\alpha\sigma}}{\partial x^{\beta}} - \frac{\partial \Gamma^{\lambda}_{\beta\sigma}}{\partial x^{\alpha}} + \Gamma^{\lambda}_{\rho\sigma} \Gamma^{\rho}_{\alpha\nu} - \Gamma^{\lambda}_{\alpha\sigma} \Gamma^{\rho}_{\beta\nu} \right)$$

Weinberg: $\Gamma^{\sigma}_{\mu\nu} = \frac{1}{2} g^{\rho\sigma} \left[\frac{\partial g_{\mu\rho}}{\partial x^{\nu}} + \frac{\partial g_{\nu\rho}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^{\rho}} \right]$; $\frac{\partial g_{\mu\nu}}{\partial x^{\lambda}} + \frac{\partial g_{\lambda\nu}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial g_{\mu\lambda}}{\partial x^{\nu}} = 2 \Gamma^{\sigma}_{\mu\nu} g_{\sigma\lambda}$, $\Gamma^{\sigma}_{\mu\nu} = \Gamma^{\sigma}_{\nu\mu}$

Damit

$$g_{\mu\lambda} \left(\frac{\partial \Gamma^{\lambda}_{\alpha\sigma}}{\partial x^{\beta}} - \frac{\partial \Gamma^{\lambda}_{\beta\sigma}}{\partial x^{\alpha}} \right) = \frac{1}{2} g_{\mu\lambda} \frac{\partial}{\partial x^{\beta}} \left[g^{\lambda\tau} \left(\frac{\partial g_{\mu\tau}}{\partial x^{\alpha}} + \frac{\partial g_{\alpha\tau}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial g_{\mu\alpha}}{\partial x^{\tau}} \right) \right]$$

$$= \frac{1}{2} g_{\mu\lambda} \frac{\partial}{\partial x^{\beta}} \left[g^{\lambda\tau} \left(\frac{\partial g_{\mu\tau}}{\partial x^{\alpha}} + \frac{\partial g_{\alpha\tau}}{\partial x^{\mu}} - \frac{\partial g_{\mu\alpha}}{\partial x^{\tau}} \right) \right]$$

$$= \frac{1}{2} g_{\mu\lambda} \frac{\partial g^{\lambda\tau}}{\partial x^{\beta}} 2 \Gamma^{\sigma}_{\alpha\nu} g_{\sigma\tau} - \frac{1}{2} g_{\mu\lambda} \frac{\partial g_{\mu\tau}}{\partial x^{\alpha}} 2 \Gamma^{\sigma}_{\beta\nu} g_{\sigma\tau}$$

$$+ \frac{1}{2} \delta^{\tau}_{\mu} \left[\frac{\partial^2 g_{\mu\tau}}{\partial x^{\beta} \partial x^{\alpha}} - \frac{\partial^2 g_{\mu\alpha}}{\partial x^{\beta} \partial x^{\tau}} - \frac{\partial^2 g_{\beta\tau}}{\partial x^{\alpha} \partial x^{\mu}} + \frac{\partial^2 g_{\beta\mu}}{\partial x^{\alpha} \partial x^{\tau}} \right]$$

Schreiben wir weiter

$$0 = \frac{\partial}{\partial x^{\beta}} (\delta^{\tau}_{\mu}) = \frac{\partial}{\partial x^{\beta}} (g_{\mu\lambda} g^{\lambda\tau}) = g_{\mu\lambda} \frac{\partial g^{\lambda\tau}}{\partial x^{\beta}} + \frac{\partial g_{\mu\lambda}}{\partial x^{\beta}} g^{\lambda\tau}$$

$$\Rightarrow g_{\mu\lambda} \frac{\partial g^{\lambda\tau}}{\partial x^{\beta}} = -g^{\lambda\tau} \frac{\partial g_{\mu\lambda}}{\partial x^{\beta}} = -g^{\lambda\tau} \left(\Gamma^{\sigma}_{\beta\mu} g_{\sigma\lambda} + \Gamma^{\sigma}_{\beta\lambda} g_{\sigma\mu} \right)$$

so erhalten wir

$$R_{\mu\nu\alpha\beta} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 g_{\mu\alpha}}{\partial x^{\beta} \partial x^{\nu}} - \frac{\partial^2 g_{\beta\alpha}}{\partial x^{\nu} \partial x^{\mu}} - \frac{\partial^2 g_{\mu\nu}}{\partial x^{\beta} \partial x^{\alpha}} + \frac{\partial^2 g_{\beta\nu}}{\partial x^{\mu} \partial x^{\alpha}} \right)$$

mit $g^{\lambda\tau} g_{\sigma\tau} = \delta^{\lambda}_{\sigma}$

$$= \left(\Gamma^{\sigma}_{\beta\mu} g_{\sigma\lambda} + \Gamma^{\sigma}_{\beta\lambda} g_{\sigma\mu} \right) \Gamma^{\lambda}_{\alpha\nu}$$

$$+ \left(\Gamma^{\sigma}_{\alpha\mu} g_{\sigma\lambda} + \Gamma^{\sigma}_{\alpha\lambda} g_{\sigma\mu} \right) \Gamma^{\lambda}_{\beta\nu}$$

$$+ g_{\mu\lambda} \left(\Gamma^{\lambda}_{\beta\sigma} \Gamma^{\sigma}_{\alpha\nu} - \Gamma^{\lambda}_{\alpha\sigma} \Gamma^{\sigma}_{\beta\nu} \right)$$

und letztlich

$$R_{\mu\alpha\beta} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 g_{\alpha\mu}}{\partial x^\beta \partial x^\nu} - \frac{\partial^2 g_{\beta\mu}}{\partial x^\alpha \partial x^\nu} - \frac{\partial^2 g_{\alpha\nu}}{\partial x^\beta \partial x^\mu} + \frac{\partial^2 g_{\beta\nu}}{\partial x^\alpha \partial x^\mu} \right) + g_{\beta\alpha} \left(\Gamma_{\alpha\mu}^\beta \Gamma_{\beta\nu}^\alpha - \Gamma_{\beta\mu}^\alpha \Gamma_{\alpha\nu}^\beta \right)$$

In dieser Form sind die Symmetriebeziehungen bezüglich der Vertauschung von Indizes offensichtlich:

- (1) $R_{\mu\alpha\beta} = -R_{\mu\beta\alpha} = -R_{\alpha\beta\mu}$; (Antisymmetrie) bzgl. vertauschten Indizes
- (2) $R_{\mu\alpha\beta} = R_{\alpha\beta\mu}$; (Symmetrie) bzgl. vertauschten Indizes
- (3) $R_{\mu\alpha\beta} + R_{\mu\beta\alpha} + R_{\mu\alpha\beta} = 0$; (Zyklicität) (z.B.) in der letzten drei Indizes

• Wieviele unabhängige Komponenten bleiben (für beliebige n-Dimensionen)?

(1) $n^4 \xrightarrow{\text{Antisymmetrie}} \left[\frac{n}{2}(n-1) \right] \cdot \left[\frac{n}{2}(n-1) \right] \hat{=} N^2 = \left(\frac{n}{2}(n-1) \right)^2$ - unabhängige Komponenten
ein antisymmetrischer 2-ten Stufe hat $\frac{n}{2}(n-1)$ unabhängige Komponenten

(2) $N^2 \xrightarrow{\text{Symmetrie}} \frac{N(N+1)}{2} = \frac{1}{2} \left(\frac{n}{2}(n-1) \right) \left(\frac{n}{2}(n-1) + 1 \right) = \frac{1}{8} n(n-1)(n^2-n+2)$
ein symmetrischer 2-ten Stufe hat $\frac{N(N+1)}{2}$ unabhängige Komponenten

(3) Man macht sich klar, daß aufgrund der Antisymmetrieeigenschaft alle Indizes in (3) unterschiedlich sein müssen, damit Beziehung (3) nicht auf (2) oder (1) führen und etwas Neues ausliefert (sei z.B. $\mu=0 \Rightarrow R_{\mu\alpha\beta} + R_{\mu\beta\alpha} + R_{\mu\alpha\beta} = R_{\mu\beta\alpha} + R_{\mu\alpha\beta} \stackrel{(1)}{=} R_{\mu\beta\alpha} - R_{\mu\alpha\beta} = 0$ oder $\alpha=\beta \Rightarrow R_{\mu\alpha\alpha} + R_{\mu\beta\alpha} + R_{\mu\alpha\alpha} = R_{\mu\alpha\alpha} + R_{\mu\alpha\alpha} \stackrel{(1)}{=} R_{\mu\alpha\alpha} - R_{\mu\alpha\alpha} = 0$)

Anders spielt die Reihenfolge keine Rolle, i.e. je kann an jeder feste Platz mittels (A oder B) stehen. Man hat also $\frac{1}{4!} n \cdot (n-1) \cdot (n-2) \cdot (n-3)$ neue, wesentliche verschiedene Möglichkeiten, die Indizes zu wählen. Dies sind neue Bedingungen des Kronecker auszurechnen.

Man hat also insgesamt

$$C_n = \frac{1}{8} n(n-1)(n^2-n+2) - \frac{1}{24} n(n-1)(n-2)(n-3) = \frac{1}{12} n^2(n^2-1) \quad \text{für } n \geq 3$$

voneinander unabhängige Komponenten;

$$C_n = \frac{1}{8} n(n-1)(n^2-n+2) \quad \text{für } n \leq 3$$

da das letzte Kriterium, i.e. die "Zyklichkeit" nichts trägt und das Anzeichen $\frac{1}{24} n(n-1)(n-2)(n-3)$ sonst negativ wäre. Speziell: $C_4 = 20$; $C_2 = 1$.

(Man macht sich für $n=2$ klar, daß die Antisymmetrie trivialerweise schon alles schlägt, i.e. von $36 \rightarrow 1$.

Zunabhängige Komponente ist hier a.B. $R_{1212} = R_{2121} = -R_{2211} = -R_{1122}$.)

Schließlich fragen wir, welche Tensoren niedriger Stufe, insbesondere Skalarwerte als Krümmungstensor durch Kontraktion der Indizes bilden können. Aufgrund der Antisymmetrie ist $g^{\mu\alpha} R_{\mu\nu\alpha\beta} = g^{\alpha\beta} R_{\mu\nu\alpha\beta} = 0$, aber

$$R_{\alpha\beta} = g^{\mu\alpha} R_{\mu\nu\alpha\beta} = -g^{\mu\alpha} R_{\nu\mu\alpha\beta} \neq 0, \quad \text{--- Ricci-Tensor}$$

sodass wir nun einen, eben dieses Tensors 2-ten Stufe durch Kontraktion erzeugen können, den sog. Ricci-Tensor $R_{\alpha\beta}$. $R_{\alpha\beta}$ ist symmetrisch (i.e. hat 10 unabhängige Komponenten):

$$R_{\beta\alpha} = g^{\mu\alpha} R_{\mu\nu\beta\alpha} = g^{\alpha\mu} R_{\mu\nu\beta\alpha} = g^{\mu\alpha} R_{\nu\mu\beta\alpha} = g^{\mu\alpha} R_{\mu\nu\alpha\beta} = R_{\alpha\beta}$$

(Bemerkung: In der expliziten Form von $R_{\mu\nu\alpha\beta}$ oder $R_{\alpha\beta\gamma\delta}$ erkennt man, daß $R_{\beta\alpha}$ (ganzheitlich) linear in der 2-ten Ableitung $\frac{\partial^2 g_{\dots}}{\partial x^i \partial x^j}$ ist, quadratisch, da $\sim g \cdot \frac{\partial^2 g_{\dots}}{\partial x^i \partial x^j}$. Diese Ableitungen erscheinen aber quadratisch.)

Aufgrund der Symmetrie von $R_{\beta\alpha}$ läßt sich dieses weiter zu einer Skalar, der sog. Krümmungsskalar

$$R = g^{\beta\alpha} R_{\beta\alpha} \quad \text{--- Krümmungsskalar}$$

Kontrahieren

Beispiel: $n=2$; Kugeloberfläche

f_{isot} : $R_{112} = R_{211} = -R_{121} = -R_{212}$ ist die einzige unabhängige Komponente.
Diese 4 sind die einzig nicht verschwindende.

Damit

$$R_{\alpha\beta} = g^{\mu\nu} R_{\mu\nu\alpha\beta} \Rightarrow \begin{aligned} R_{11} &= g^{22} R_{1212} \\ R_{12} &= -g^{12} R_{1212} = R_{21} \\ R_{22} &= g^{11} R_{1212} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow R = g^{\beta\alpha} R_{\beta\alpha} = 2(g^{11}g^{22} - (g^{12})^2) R_{1212}$$

Speziell für die Kugeloberfläche ist $(x^1=0, x^2=\varphi)$:

$$g_{11} = R^2, g_{12} = 0, g_{22} = R^2 \sin^2 \vartheta ; g^{11} = \frac{1}{R^2}, g^{22} = \frac{1}{R^2 \sin^2 \vartheta}, g^{12} = 0$$

$$\Gamma_{22}^1 = -\sin\vartheta \cos\vartheta ; \Gamma_{12}^2 = \Gamma_{21}^2 = \cot\vartheta \quad \text{— alle anderen verschwinden}$$

Formel auf 9.02

$$\begin{aligned} \Rightarrow R_{1212} &= \frac{1}{2} \left(0 - 0 - 0 + \frac{\partial^2 \sin^2 \vartheta}{\partial \vartheta^2} \right) = \frac{1}{2} \left(\Gamma_{11}^2 \Gamma_{22}^1 - \Gamma_{12}^2 \Gamma_{21}^1 \right) \\ &= R^2 (\cos^2 \vartheta - \sin^2 \vartheta) + g_{22} (\cot \vartheta)^2 = R^2 (\cos^2 \vartheta - \sin^2 \vartheta) - R^2 \sin^2 \vartheta \frac{\cos^2 \vartheta}{\sin^4 \vartheta} = \underline{\underline{-R^2 \sin^2 \vartheta}} \end{aligned}$$

$$\Rightarrow R = 2 \left(\frac{1}{R^2 \sin^2 \vartheta} \right) \cdot (-R^2 \sin^2 \vartheta) = \underline{\underline{-\frac{2}{R^2}}}$$

Das oben definierte Krümmungsskalar (i.e. Invarianten der Koordinatentransformationen)

entspricht gerade der Gaußschen Krümmung:

$$K_{\text{Gauß}} \equiv -\frac{R}{2} \quad \left(\begin{array}{l} \text{speziell } \frac{1}{R^2} \text{ für Kugeloberfläche} \\ \text{—} \end{array} \right)$$

der Faktor $(-\frac{1}{2})$ ist rein historische Notation.

Die Bianchi-Identitäten

Eine weitere Reihe von wichtigen, später im Zusammenhang mit der Divergenzfreiheit benötigten Beziehungen der Komponenten des Krümmungstensors sind die sog. Bianchi-Identitäten. Sie lauten

$$R_{\alpha\mu\beta\gamma|\delta} + R_{\alpha\mu\beta|\gamma\delta} + R_{\alpha\mu|\beta\gamma\delta} = 0 \quad \text{--- Bianchi-Identitäten}$$

Recht ein factum, man diese Beziehung ein, wenn man die explizite Darstellung von $R_{\alpha\mu\beta\gamma}$ vom letzten Abschnitt sich vergegenwärtigt:

$$R_{\alpha\mu\beta\gamma} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 g_{\beta\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\gamma} - \frac{\partial^2 g_{\gamma\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\beta} - \frac{\partial^2 g_{\beta\mu}}{\partial x^\alpha \partial x^\gamma} + \frac{\partial^2 g_{\gamma\mu}}{\partial x^\alpha \partial x^\beta} \right) + \Gamma \otimes \Gamma$$

W. Itman speziell wieder das geodätische System, so ist lokal am Punkt P $g_{\alpha\beta} = \eta_{\alpha\beta}$, aber auch $\Gamma_{\alpha\beta\gamma} = 0$, d.h.

$$R_{\alpha\mu\beta\gamma|\delta}^{(L)} = R_{\alpha\mu\beta\gamma\delta}^{(L)} = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial x^\delta} \left(\frac{\partial^2 g_{\beta\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\gamma} - \frac{\partial^2 g_{\gamma\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\beta} - \frac{\partial^2 g_{\beta\mu}}{\partial x^\alpha \partial x^\gamma} + \frac{\partial^2 g_{\gamma\mu}}{\partial x^\alpha \partial x^\beta} \right) + \frac{\partial \Gamma}{\partial x^\delta} \cdot \Gamma$$

Der Γ -Term verschwindet also auch hier beide Male, da quadratisch.

Ähnliches Austausch in $\beta\gamma\delta$ und Addition der drei Ausdrücke liefert dann im lok. Inertialsystem

$$R_{\alpha\mu\beta\gamma|\delta}^{(L)} + R_{\alpha\mu\beta|\gamma\delta}^{(L)} + R_{\alpha\mu|\beta\gamma\delta}^{(L)} = 0,$$

was also dann aufgrund des Tensorcharakters des Krümmungstensors auch in jedem Bezugssystem gilt!

Weniger elegant soll man aber auch ein direkter Beweis der Identitäten skizziert werden.

Dabei betrachte man den Ausdruck

$$\begin{aligned} (V_{\alpha\mu\beta\gamma} - V_{\alpha\mu\gamma\beta})_{|\delta} &= (R_{\alpha\mu\beta\gamma} V^\mu)_{|\delta} \\ &= R_{\alpha\mu\beta\gamma\delta} V^\mu + R_{\alpha\mu\beta\gamma} V^\mu_{|\delta} \end{aligned}$$

Diese Gleichung antisymmetrisieren wir jetzt bzgl. des Indizes (β, γ, δ) .

Darauf verfahren wir

$$\begin{aligned} T_{\alpha\beta\gamma\delta} &\equiv \{ T_{\beta\gamma\delta} \}_{(\alpha, \beta, \gamma, \delta)} = \sum_{P(\beta\gamma\delta)} (-)^P T_{P(\beta), P(\gamma), P(\delta)} \\ &= T_{\beta\gamma\delta} + T_{\gamma\delta\beta} + T_{\delta\beta\gamma} - T_{\delta\gamma\beta} - T_{\beta\delta\gamma} - T_{\beta\gamma\delta} \end{aligned}$$

Wir erhalten

$$\{V_{\alpha\beta\gamma\delta} - V_{\alpha\gamma\beta\delta}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} = \{R_{\alpha\beta\gamma\delta}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} V^\mu + \{R_{\alpha\beta\gamma}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} V_{\delta}^\mu$$

Dies gilt aber auch aufgrund der Permutat. eigenschaft

$$\{V_{\alpha\beta\gamma\delta} - V_{\alpha\gamma\beta\delta}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} = \{V_{\alpha\delta\beta\gamma} - V_{\alpha\delta\gamma\beta}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} \xrightarrow{\text{gesch. Permut.}}$$

Beachten wir, daß wir für einen Tensor 2-ke Stufe haben

$$(T_{\alpha\beta})_{\gamma\delta} - (T_{\alpha\beta})_{\delta\gamma} = g_{\alpha\gamma} g_{\beta\delta} [(T^{\alpha\delta})_{\beta\gamma} - (T^{\alpha\delta})_{\gamma\beta}] \quad \leftarrow \text{verwandelt mit Ableitung, da } (g_{\alpha\beta})_{,\gamma} = 0 \quad \leftarrow \text{Formel von S. 3.}$$

$$= g_{\alpha\gamma} g_{\beta\delta} [R_{\mu\beta\gamma} T^{\mu\delta} + R_{\mu\beta\gamma} T^{\mu\delta}] = R_{\mu\beta\gamma} T_{\delta}^{\mu} + R_{\mu\beta\gamma} T_{\gamma}^{\mu}$$

Schreiben wir $V_{\alpha\delta} = T_{\alpha\delta}$, so finden wir für

$$V_{\alpha\delta\beta\gamma} - V_{\alpha\delta\gamma\beta} = R_{\alpha\beta\gamma} V_{\delta}^\mu + R_{\alpha\beta\gamma} V_{\gamma}^{\mu}$$

wobei wir unter $V_{\alpha}^{\mu} = g^{\mu\delta} V_{\alpha\delta}$ verstehen

Damit folgt weiter

$$\{V_{\alpha\delta\beta\gamma} - V_{\alpha\delta\gamma\beta}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} = \{R_{\alpha\beta\gamma} V_{\delta}^\mu\}_{(\beta,\gamma,\delta)} + \{R_{\alpha\beta\gamma}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} V_{\delta}^{\mu}$$

Ein Vergleich mit den obersten zwei Beziehungen zeigt, daß zwei Klammern gleich sind, so daß

$$\{R_{\alpha\beta\gamma\delta}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} V^\mu = \{R_{\delta\mu\beta\gamma}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} V_{\alpha}^{\mu}$$

Man ist

$$\{R_{\delta\mu\beta\gamma}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} = -\{R_{\mu\delta\beta\gamma}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} = -(R_{\mu\delta\beta\gamma} + R_{\mu\beta\gamma\delta} + R_{\mu\gamma\delta\beta}) + (R_{\mu\gamma\beta\delta} + R_{\mu\beta\delta\gamma} + R_{\mu\delta\gamma\beta}) = 0$$

Da V^μ beliebiger Vektor impliziert das Antisymmetrie in den letzten 2 Indizes

$$\{R_{\delta\mu\beta\gamma}\}_{(\beta,\gamma,\delta)} = 2(R_{\alpha\beta\gamma\delta} + R_{\alpha\mu\beta\gamma} + R_{\alpha\mu\gamma\delta}) = 0$$

also die Bianchi-Identitäten

Wiederholung

$$\bullet D_\mu V^\nu = V^\nu_{;\mu} = V^\nu_{|\mu} - \Gamma^\nu_{\mu\lambda} V^\lambda$$

$$\bullet V^\alpha_{;\mu;\beta} - V^\alpha_{;\beta;\mu} \hat{=} (D_\gamma D_\beta - D_\beta D_\gamma) V^\alpha = [D_\gamma, D_\beta] V^\alpha$$

$$= R^\alpha_{\mu\beta\gamma} V^\mu \quad \text{--- Riemannsches Krümmungstensor}$$

mit

$$R^\alpha_{\mu\beta\gamma} = \left(\frac{\partial \Gamma^\alpha_{\beta\mu}}{\partial x^\gamma} - \frac{\partial \Gamma^\alpha_{\mu\beta}}{\partial x^\gamma} + \Gamma^\alpha_{\beta\lambda} \Gamma^\lambda_{\mu\gamma} - \Gamma^\alpha_{\mu\lambda} \Gamma^\lambda_{\beta\gamma} \right)$$

• flacher Raum: \exists GIS mit $g_{\mu\nu} = \eta_{\mu\nu} \Rightarrow \Gamma = 0$ \forall Raumpunkte $\rightarrow R^\alpha_{\mu\beta\gamma} = 0$

← Umkehrung gilt auch
siehe Kap. 5.6

$$\bullet (g_{\alpha\beta})_{;\gamma} = 0 \Rightarrow [D_\beta, D_\alpha] V_\alpha = g_{\alpha\beta} R^\alpha_{\mu\beta\gamma} V^\mu = R_{\mu\beta\gamma} V^\mu$$

• Paralleltransport entlang (infiniteesimal) verschobener Wege:

$$V^\mu(x) \Big|_{x_0 \rightarrow x} - V^\mu(x) \Big|_{x_0 \rightarrow x} \hat{=} \underbrace{R^\mu_{\nu\alpha\beta} dx^\alpha dx^\beta}_{\text{m.w. falls } = 0, \text{ gibt es hier das die Integrabilität}} V^\nu(x_0) \rightarrow \text{konstantes Vektor (Tensor)-feld macht keine Sinn in Grav.}$$

← Riemann in 2-te Ableit.

• Weinberg: $R_{\mu\nu\alpha\beta} = \frac{1}{2} \left(\frac{\partial^2 g_{\mu\nu}}{\partial x^\alpha \partial x^\beta} - \frac{\partial^2 g_{\beta\mu}}{\partial x^\alpha \partial x^\nu} - \frac{\partial^2 g_{\alpha\beta}}{\partial x^\mu \partial x^\nu} + \frac{\partial^2 g_{\beta\alpha}}{\partial x^\mu \partial x^\nu} \right) + g_{\beta\delta} \left(\Gamma^\delta_{\alpha\mu} \Gamma^\mu_{\beta\nu} - \Gamma^\delta_{\beta\mu} \Gamma^\mu_{\alpha\nu} \right)$

(4) $R_{\mu\nu\alpha\beta} = -R_{\nu\mu\alpha\beta} = -R_{\mu\nu\beta\alpha}$

(5) $R_{\mu\nu\alpha\beta} = R_{\beta\mu\alpha\nu}$

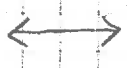
(7) $R_{\mu\nu\alpha\beta} + R_{\mu\beta\alpha\nu} + R_{\mu\alpha\nu\beta} = 0$

\Rightarrow Anzahl unabhängige Komponenten: $256 \rightarrow C_4 = 20$ ($n=4$ Dimension)

$16 \rightarrow C_2 = 1$ ($n=2$ Dimension)

Geodätische Abweichung - die Rolle des Krümmungstensor in der Physik

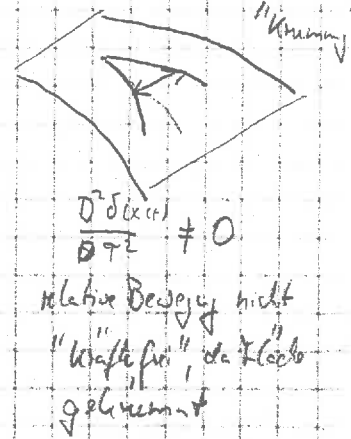
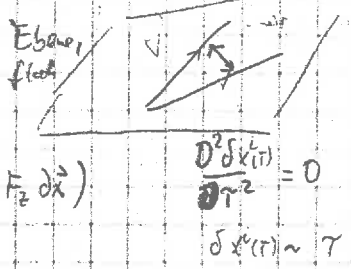
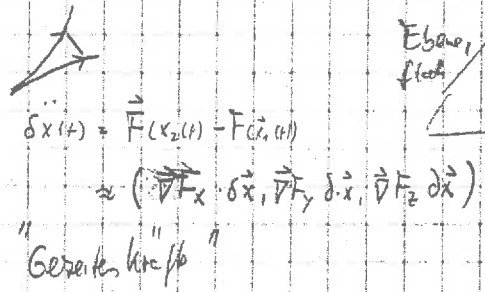
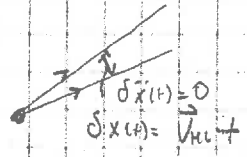
Newtonsche Bewegung



Geodätenbewegung

kräftefrei ↔ nicht kräftefrei

flaches Raum ↔ gekrümmte Raum



- Idee: Der Krümmungstensor sollte, physikalisch gesehen, die Abweichung des Gravitationsfeldes von der Homogenität beschreiben? (Er ist ja auch proportional der 1-ten Ableitung der Christoffel-Symbole)
- (Dies ist auch ein bisschen, denn wir hatten ja gesehen, daß jede Komponente $\Gamma_{\alpha\beta}^i$ des euklidischen Newtonschen Gravitationskräfte beschreibt, und Laplace enthält die 1-ke Ableitung des Übertragungssymbols.)

Betrachte wir zwei benachbarte, frei fallende Teilchen. Wenn das Gravitationsfeld inhomogen ist, so erwarten wir, daß ihre Bahnen nicht genau parallel zueinander verlaufen, ihr Abstand also dem Einfluß der Raumzeit-Krümmung unterliegt.

Die benachbarten geodätischen Trajektorien bezeichnen wir mit $x^\mu(\tau)$ und $x^\mu(\tau) + \delta x^\mu(\tau)$:

$$(x) \quad \ddot{x}^\mu + \Gamma_{\nu\lambda}^\mu(x) \dot{x}^\nu \dot{x}^\lambda = 0$$

$$(\dot{x}^\mu + \delta \dot{x}^\mu) + \Gamma_{\nu\lambda}^\mu(x + \delta x) (\dot{x}^\nu + \delta \dot{x}^\nu) (\dot{x}^\lambda + \delta \dot{x}^\lambda) = 0$$

\Rightarrow 1-ke Ordnung
 $\Rightarrow \delta \ddot{x}^\mu + \Gamma_{\nu\lambda}^\mu \dot{x}^\nu \delta \dot{x}^\lambda + \Gamma_{\nu\lambda}^\mu \delta \dot{x}^\nu \dot{x}^\lambda + \frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^\mu}{\partial x^\alpha} \delta x^\alpha \dot{x}^\nu \dot{x}^\lambda + \frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^\mu}{\partial x^\alpha} \delta x^\alpha \delta \dot{x}^\nu \dot{x}^\lambda$
 (**) aber 1-ke Ableitung des Übertragungssymbols

Um die Gleichung kovariant als Tensorgleichung zu schreiben, schauen wir uns die zweite kovariante Ableitung des Vektors δx^μ entlang der Kurve $x^\mu(\tau)$ an:

$$\frac{D}{d\tau} (\delta x^\mu) = \dot{\delta x}^\mu + \Gamma_{\nu\lambda}^\mu \dot{x}^\nu \delta x^\lambda$$

$$\begin{aligned} \frac{D^2}{Dt^2}(\delta x^\mu) &= \delta \ddot{x}^\mu + \frac{d}{dt} \left(\Gamma_{\nu\lambda}^\mu \dot{x}^\nu \delta x^\lambda \right) + \Gamma_{\nu\lambda}^\mu \dot{x}^\nu \left(\delta \dot{x}^\lambda + \Gamma_{\alpha\beta}^\lambda \dot{x}^\alpha \delta x^\beta \right) \\ &= \delta \ddot{x}^\mu + \Gamma_{\nu\lambda}^\mu \ddot{x}^\nu \delta x^\lambda + \Gamma_{\nu\lambda}^\mu \dot{x}^\nu \delta \dot{x}^\lambda + \frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^\mu}{\partial x^\alpha} \dot{x}^\alpha \dot{x}^\nu \delta x^\lambda \\ &\quad + \Gamma_{\nu\lambda}^\mu \dot{x}^\nu \delta \dot{x}^\lambda + \Gamma_{\nu\lambda}^\mu \Gamma_{\alpha\beta}^\lambda \dot{x}^\nu \dot{x}^\alpha \delta x^\beta \end{aligned}$$

Vergleichen wir dies mit (**), so stellen wir fest, daß die erste drei Terme in (**) wieder Wechselglieder (die unterstrichen), so daß wir nur die drei Terme aus der Gleichung in (**) in der hierigen Gleichung ersetzen dürfen:

$$\frac{D^2}{Dt^2}(\delta x^\mu) - \Gamma_{\nu\lambda}^\mu \ddot{x}^\nu \delta x^\lambda - \frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^\mu}{\partial x^\alpha} \dot{x}^\alpha \dot{x}^\nu \delta x^\lambda - \Gamma_{\nu\lambda}^\mu \Gamma_{\alpha\beta}^\lambda \dot{x}^\nu \dot{x}^\alpha \delta x^\beta + \frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^\mu}{\partial x^\alpha} \dot{x}^\alpha \dot{x}^\nu \delta x^\lambda = 0$$

Wir setzen wir noch (*) für \ddot{x}^ν ein und sammeln alle Ausdrücke:

$$\begin{aligned} \frac{D^2}{Dt^2}(\delta x^\mu) &= \left(\frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^\mu}{\partial x^\alpha} - \frac{\partial \Gamma_{\nu\lambda}^\mu}{\partial x^\lambda} + \Gamma_{\alpha\beta}^\mu \Gamma_{\nu\lambda}^\beta - \Gamma_{\beta\lambda}^\mu \Gamma_{\nu\alpha}^\beta \right) \dot{x}^\alpha \dot{x}^\nu \delta x^\lambda \\ &= \underline{\underline{R_{\alpha\nu\lambda}^\mu}} \dot{x}^\alpha \dot{x}^\nu \delta x^\lambda \end{aligned}$$

• Ist das Raumgitter flach, so ist $\frac{D^2}{Dt^2}(\delta x^\mu) = 0 \Rightarrow \delta x^\mu \sim T \hat{=} \text{"Wirkliche Bewegung"}$

Es ist nun schon klar am vorausgesetzten Überleg an Anfang, daß $R_{\alpha\nu\lambda}^\mu$ die Abweichung von der Homogenität des Kraftfeldes bedeutet. Um dies genauer zu sehen, betrachte wir wieder den nichtrel. Grenzfall $\dot{x}^i \ll c$, $\frac{v}{c} \ll 1$, $\gamma \approx 1$.

$$\frac{D^2}{Dt^2}(\delta x^i) = c^2 \sum_{k=1}^3 R_{0k0}^i \delta x^k$$

Spezielles: Gehen wir in das ^{jeweils} lokal mitfallende Bezugssystem eines Beobachters entlang der Weltlinie $x^\mu(\tau)$, so ist dort $\frac{D^2}{Dt^2} = \frac{d^2}{dt^2} \approx \frac{d^2}{dx^2}$ im nichtrel. Grenzfall, so daß

$$\left. \frac{d^2}{dt^2}(\delta x^i) \right|_{c \ll v} = c^2 \sum_{k=1}^3 R_{0k0}^i \delta x^k$$

Wenn nun die Seiden Teilchen, ^{gleichförmig} sich ^{und} ^{gleichförmig} voneinander frei zu fallen, aneinander gekoppelt sind, so tritt eine scheinbare Kraft zwischen ihnen auf, die von der Inhomogenität des Gravitationsfelds herrührt (i.e. Gezeitenkraft):

$$\frac{d^2}{dt^2}(\delta x^i) = F^i(x^k + \delta x^k) - F^i(x^k) \approx \frac{\partial F^i}{\partial x^k} \delta x^k$$

Ergo ergibt der intuitive Schlussatz, daß

$$\boxed{c^2 R^i{}_{0i0} \hat{=} \frac{\partial F^i}{\partial x^k}}$$

Falls nun das Newtonsche Kraftfeld (i.e. Gravitation) einem Potential genügt, i.e.

$$F^i = - \frac{\partial \phi}{\partial x^i}$$

so ist die Verknüpfung

$$c^2 R^i{}_{0i0} \hat{=} - \frac{\partial^2 \phi}{\partial x^i \partial x^i}$$

Im Minkowski-freien Raum ist der Laplacian $\nabla^2 \phi = 0$, sodaß dies entspricht

$$c^2 R^i{}_{0i0} \hat{=} 0$$

so daß wir automatisch zum Ricci-Tensor geführt werden. Die kovariante Form dieser Gleichung würde dann für den minkowski-freien Raum lauten

$$R^{\mu}{}_{\alpha\mu\beta} = R_{\alpha\beta} = 0$$

als Verallgemeinerung der Laplace-Gleichung. Diese Überlegung soll die zu erwartende Form der Einstein-Gleichungen schon einmal ^{"überleitet"} motivieren.