

# Geometria câmpului gravitational constant

Wladimir - Georges Bokoff

De unde provine câmpul gravitational constant?

$$F = G \cdot \frac{mM}{r^2}$$


The diagram shows two black circular objects representing masses. A horizontal blue line segment connects them, labeled 'r' below. A red arrow points from the larger mass towards the smaller one, representing the direction of gravitational pull.

$G = 6,67 \cdot 10^{-11} \frac{\text{m}^3}{\text{Kg} \cdot \text{s}^2}$   
constanta gravitațională  
(universală)

Dacă corpul de masă  $m$  este atrăzit gravitațional de Pământ, conform principiului II

$$m \cdot g = F = G \frac{m \cdot M}{R^2}$$

forță gravitațională la suprafața Pământului

unde  $R$  = raza Pământului,  $\approx 6,4 \cdot 10^6$  m

$M$  = masa Pământului  $\approx 6 \cdot 10^{24}$  kg

$G$  = c.g.u.  $\approx 6,67 \cdot 10^{-11} \frac{\text{m}^3}{\text{kg} \cdot \text{s}^2}$

$\Rightarrow$

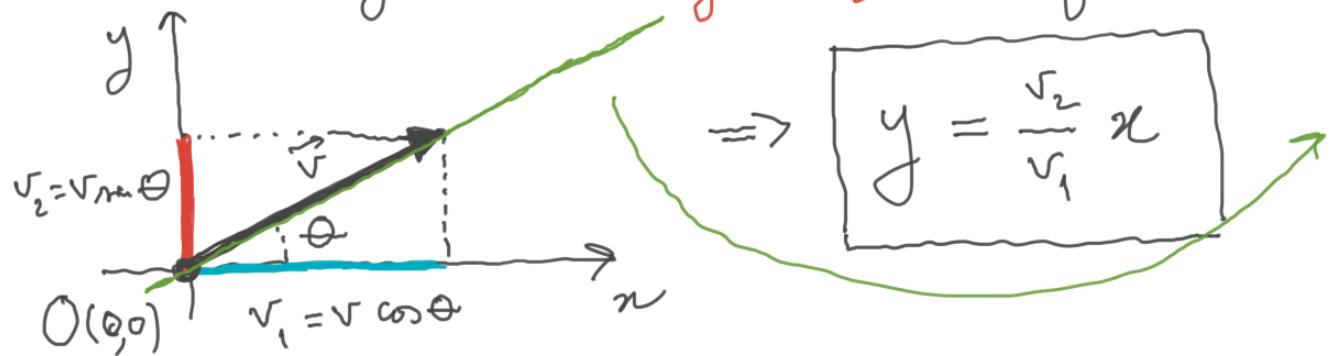
$(0, -g)$   $(0, -g)$

PĂMÂNT

$$g = \frac{6,67 \cdot 10^{-11} \cdot 6 \cdot 10^{24}}{(6,4)^2 \cdot 10^{12}} \left| \frac{\frac{\text{m}^3}{\text{kg} \cdot \text{s}^2 \cdot \text{kg}}}{\text{m}^2} \right| \approx 9,8 \text{ m/s}^2$$

Dacă  $\vec{F} = (0, 0)$  atunci  $\vec{F} = m\vec{a} \Leftrightarrow (0, 0) = m(\ddot{x}(t), \ddot{y}(t))$

$$\Leftrightarrow \begin{cases} \ddot{x}(t) = 0 \\ \ddot{y}(t) = 0 \end{cases} \quad \begin{matrix} \ddot{x}(0) = v_1 \\ \ddot{y}(0) = v_2 \end{matrix} \Rightarrow \begin{cases} \dot{x}(t) = v_1 \\ \dot{y}(t) = v_2 \end{cases} \quad \begin{matrix} x(0) = 0 \\ y(0) = 0 \end{matrix} \Rightarrow \begin{cases} x(t) = v_1 t \\ y(t) = v_2 t \end{cases}$$



traекторia unui punct material în cazul în care asupra lui NU acionează nicio forță.

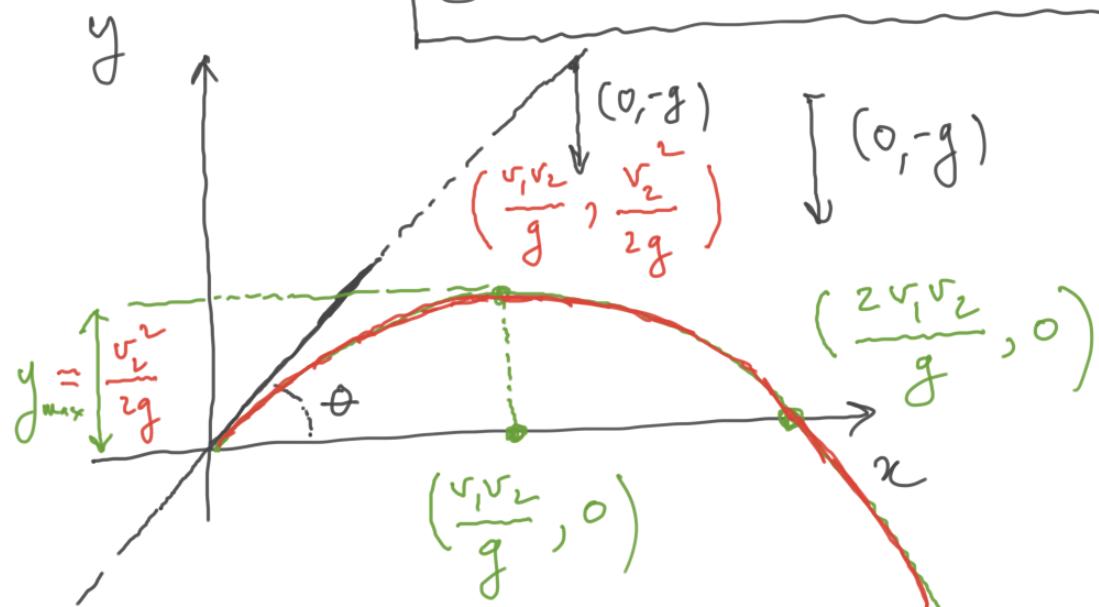
Care va fi însă traectoria punctului material în cazul în care asupra lui acionează forță generată de câmpul gravitațional constant  $\vec{g} = (0, -g)$  ?

$$\Rightarrow m\vec{g} = (0, -mg) = m(\ddot{x}(t), \ddot{y}(t))$$

$$\Rightarrow \begin{cases} \ddot{x}(t) = 0 & \dot{x}(0) = v_1 \\ \ddot{y}(t) = -g & \dot{y}(0) = v_2 \end{cases} \quad \begin{cases} \dot{x}(t) = v_1 & x(0) = 0 \\ \dot{y}(t) = -gt + v_2 & y(0) = 0 \end{cases} \quad \begin{cases} x(t) = v_1 t \\ y(t) = -\frac{g}{2} t^2 + v_2 t \end{cases}$$

$$\Rightarrow y = -\frac{g}{2v_1^2} x^2 + \frac{v_2}{v_1} x$$

traекторie arcată  
o parabolă



deci, în prezentă câmpul gravitațional este constant  
dreapta de ecuație

$$y = \frac{v_2}{v_1} x$$

parabolă

$$y = -\frac{g}{2v_1^2} x^2 + \frac{v_2}{v_1} x$$

① Fie  $L(x, y, \dot{x}, \dot{y}) = E_c(\dot{x}, \dot{y}) - E_p(x, y) = m \frac{\dot{x}^2 + \dot{y}^2}{2} - E_p(x, y)$

Ecuatii Euler-Lagrange

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) - \frac{\partial L}{\partial x} = 0 \\ \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{y}} \right) - \frac{\partial L}{\partial y} = 0 \end{array} \right. \quad \vec{F} = m\vec{a}$$

(principul II)

② Ecuatii Euler-Lagrange mut ecuatii geodeticilor metricii

$$ds^2 = L dt^2$$

Obs. In cazul  $\vec{F} = (0, 0)$ ,  $E_c = m \cdot \frac{\dot{x}^2 + \dot{y}^2}{2}$ ;  $E_p = 0$

dacă  $L = E_c - E_p$ . Matricea este

$$ds^2 = \frac{m}{2} dx^2 + \frac{m}{2} dy^2$$

ec. geodeticelor mat  $\left\{ \begin{array}{l} \dot{x} = 0 \\ \dot{y} = 0 \end{array} \right.$

$$\Gamma_{jk}^i = 0 \quad (\text{toti})$$

coincide cu ec.  $(E - L)$ .

App.

Considerare metrica

$$ds^2 = \frac{m}{2} (dx^2 + dy^2) - mg y dt^2$$

deducem folosind  $E_C \approx E_p = mg y$ . Notam  $x := x^1, y := x^2 \approx t = x^3$

$$ds^2 = \frac{m}{2} ((dx^1)^2 + (dx^2)^2) - mg x^2 (dx^3)^2$$

$$\Rightarrow \exists \text{ numai } \frac{\partial g_{33}}{\partial x^2} = -mg \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \Gamma_{32,3}^3 = \Gamma_{23,3}^3 = -\frac{1}{2}mg \\ \Gamma_{33,2}^3 = \frac{1}{2}mg \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \Gamma_{33}^2 = g^{22} \\ \Gamma_{33,2}^2 = g \end{array} \right. \approx \left\{ \begin{array}{l} \Gamma_{23}^3 = \Gamma_{32}^3 = \frac{1}{2}g \\ \Gamma_{33,2}^3 = \frac{1}{2}g \end{array} \right. \Rightarrow$$

ec. geodesicele devin

$$\ddot{y} y^2 + \dot{a}^2 = 0$$

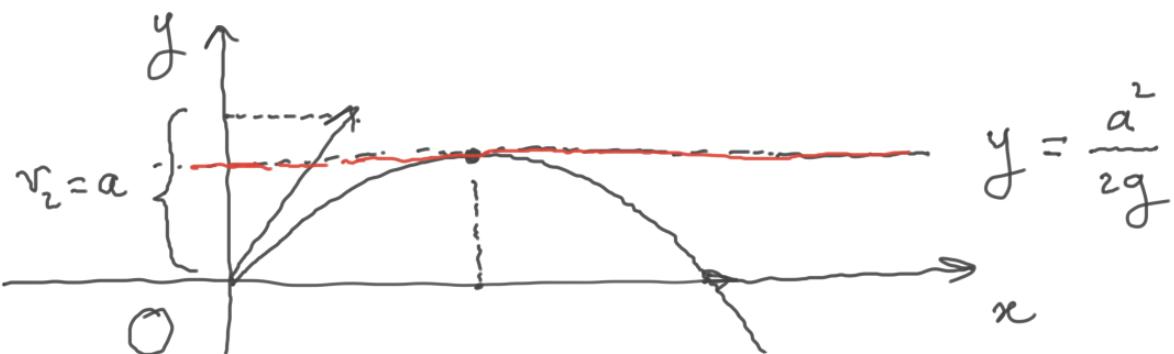
$$\left\{ \begin{array}{l} \ddot{x} = 0 \\ \ddot{y} + g \cdot (\dot{t})^2 = 0 \\ \ddot{t} + \frac{1}{y} \dot{y} \dot{t} = 0 \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow (\dot{t})^2 = 1 \Rightarrow \dot{t} = 0 \Rightarrow$$

$$\dot{y} = 0 \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} y = \text{const} \\ \ddot{y} + g = 0 \end{array} \right. \text{ ob}$$

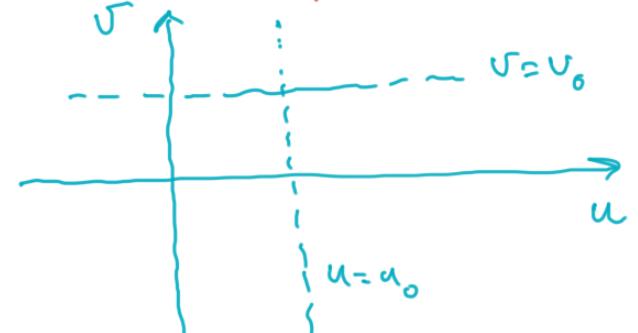
Deci această metrică reprezintă de un Lagradian mecanic  
nu desce geometric cămpul gravitațional constant

Vom nota  $v_2 = a$  și vom ţine cont că  $v_2^2 - 2gy > 0$ .



Vom face o transformare de coordonate de forma

$$\begin{cases} u = \frac{1}{\sqrt{2}}x + \frac{1}{g\sqrt{2}}\sqrt{a^2 - 2gy} \\ v = \frac{1}{\sqrt{2}}x - \frac{1}{g\sqrt{2}}\sqrt{a^2 - 2gy} \end{cases}$$



Dreptele  $u = u_0 \sim v = v_0$  se transformă în parabole.

O dreaptă de forma

$$\boxed{ds^2 = du^2 + dv^2} \quad \dots$$

↓↓↓

$Au + Bv + C = 0$  se va transforma în general  
într-o parabolă de forma  $Ay + Bx^2 + Cx + D = 0$

$$\Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} du = \frac{1}{\sqrt{2}} dx - \frac{1}{\sqrt{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{a^2 - 2gy}} dy \\ dv = \frac{1}{\sqrt{2}} dx + \frac{1}{\sqrt{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{a^2 - 2gy}} dy \end{array} \right.$$

$$\Rightarrow \boxed{ds^2 = du^2 + dv^2}$$

se transformă în

$$\left\{ \begin{array}{l} du = \frac{1}{\sqrt{2}} dx - \frac{1}{\sqrt{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{a^2 - 2gy}} dy \\ dv = \frac{1}{\sqrt{2}} dx + \frac{1}{\sqrt{2}} \cdot \frac{1}{\sqrt{a^2 - 2gy}} dy \end{array} \right.$$

$\Rightarrow$

$$\boxed{ds^2 = dx^2 + \frac{1}{a^2 - 2gy} dy^2}$$

$$\left. \begin{array}{c} \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \end{array} \right| \quad \left. \begin{array}{c} \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \end{array} \right| \quad \left. \begin{array}{c} \vdots \\ \vdots \\ \vdots \\ \vdots \end{array} \right|$$

$$y < \frac{a^2}{2g}$$

această metrică are semnatura  $(+, +)$  pentru zonă traiectorică

Aveam numai  $\Gamma_{22}^2 \neq 0$ , restul  $\Gamma_{jk}^i = 0$ .

$$\Gamma_{22}^2 = g^{22} \cdot \Gamma_{22,2} = (a^2 - 2gy) \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{\partial g_{22}}{\partial y} = \frac{g}{a^2 - 2gy}$$

$\Rightarrow$  ec. geodezicelor sunt  $\begin{cases} \ddot{x} = 0 \\ \ddot{y} + \Gamma_{22}^2 \cdot (\dot{y})^2 = 0 \end{cases}$  adică

$$\begin{cases} \ddot{x} = 0 \\ \ddot{y} + \frac{g}{a^2 - 2gy} (\dot{y})^2 = 0 \end{cases} .$$

Observăm că  $y(z) = -\frac{g}{2}z^2 + az$  conduce la  $\dot{y}(z) = -gz + a$   
 și  $\ddot{y} = -g$ , deci

$$-g + \frac{g}{a^2 - 2g(-\frac{g}{2}z^2 + az)} (-gz + a)^2 = 0 .$$

Gândim  $a = r \sin \theta \Rightarrow \dot{x}(0) = r \cos \theta = v_i$ . Dacă  $x(0) = y(0) = 0$

ecuațiile geodeticilor conduc la curba

$$y = -\frac{g}{2v_1^2} x^2 + \frac{v_2}{v_1} x .$$

-----

### CONCLUZII transformările parabolice

$$\begin{cases} u = \frac{1}{\sqrt{2}} x + \frac{1}{g\sqrt{2}} \sqrt{a^2 - 2gy} \\ v = \frac{1}{\sqrt{2}} x - \frac{1}{g\sqrt{2}} \sqrt{a^2 - 2gy} \end{cases}$$

conduc la metrița

care desvие Geometria campului gravitațional constant. Mișcarea în camp gravitațional constant geometrizează planul Euclidian.

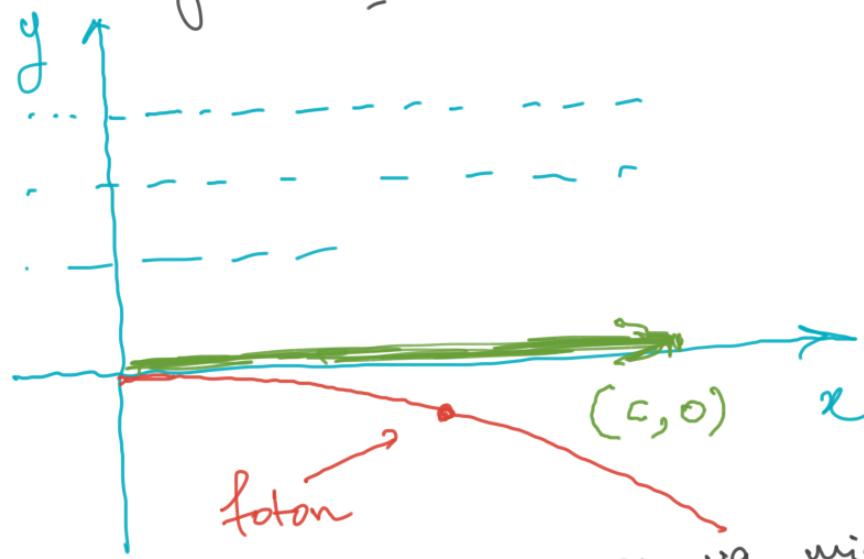
ale planului Euclidian

$$ds^2 = dx^2 + \frac{1}{a^2 - 2gy} dy^2$$

$d \rightarrow$  parabole

$$\Rightarrow L(x, y, \dot{x}, \dot{y}) = \dot{x}^2 + \frac{1}{a^2 - 2gy} \cdot \dot{y}^2 \rightarrow \text{nu este mecanic!}$$

- Ce se întâmplă cu ratele de lumină în câmp gravitațional constant în acest context??



curba pe care îl va mișca fotoul este

$$\mathbf{r}(t) = \left( ct, -\frac{g}{2} t^2 \right)$$

$$\Rightarrow \dot{\mathbf{r}}(t) = (c, -gt).$$

înțelesă că punctul  $\mathbf{r}$  o păstrează înainte de

O să considerăm un fotou care initial pleacă din punctul  $O(0,0)$  cu viteza  $\vec{v} = (c, 0)$ , deci

$$a = 0.$$

$$\Rightarrow ds^2 = dx^2 - \frac{1}{2gy} dy^2$$

fotoul este

obținută pentru  $v = v_i = c, r_i = 0$ .

Influența câmpului gravitațional către diametrul Pământului, adică

$c$

$$z_0 = \frac{2R}{c} \quad (\text{căci } z_0 \cdot c = 2R)$$

$$\tan \alpha = \frac{2gR}{c^2} \implies g = \frac{GM}{R^2}$$

$$\alpha \approx \frac{2GM}{R^2} \frac{R}{c^2}$$

$$\Rightarrow \alpha = \frac{2GM}{Rc^2}$$

Această valoare este cu cea obținută în mecanică Newtoniană clasică  $g = TRR$ .

$$\alpha = \frac{2 \cdot 9,8 \text{ m/s}^2 \cdot 6,7 \cdot 10^6 \text{ m}}{9 \cdot 10^{16} \text{ m}^2/\text{s}^2} \approx 1,4 \cdot 10^{-9} \text{ radiani}$$

$$\alpha = 1,4 \cdot 10^{-9} \times \frac{180^\circ}{\pi \text{ rad}} \times \frac{60'}{\text{grade}} \times \frac{60''}{\text{minute}} = 2,88 \times 10^{-4} \text{ secunde de arc}$$

✓  
1,75" arc

## Appendix 1

In formularea Mecanicii Lagrangeiene se propune introducerea unei functii  $L(x, y, \dot{x}, \dot{y}) = E_c - E_p$  pentru care ecuatii

### Euler-Lagrange

$$(E-L) \left\{ \begin{array}{l} \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{x}} \right) - \frac{\partial L}{\partial x} = 0 \\ \frac{d}{dt} \left( \frac{\partial L}{\partial \dot{y}} \right) - \frac{\partial L}{\partial y} = 0 \end{array} \right. \quad \longleftrightarrow \quad \vec{F} = m \vec{a}$$

.....

In cazul problemei noastre  $L(x, y, \dot{x}, \dot{y}) := m \frac{\dot{x}^2 + \dot{y}^2}{2} - mg y$

$\approx$  ec. E-L sunt  $\left\{ \begin{array}{l} \ddot{x}(t) = 0 \\ \ddot{y}(t) + g = 0 \end{array} \right. \iff (\ddot{x}, \ddot{y}) = (0, -g)$

$\vec{F} = m(\ddot{x}, \ddot{y}) = m(0, -g)$

Totusi, geometrizarea spatiului propusi de metrice  $ds^2 = L dt^2$  nu functioneaza !! (datorita variabilei inplinatoare apărute in metrii)

## Appendix 2

$$ds^2 = g_{ij}(x,y) dx^i dx^j$$

$$x = x^1; y = x^2$$

curvele  $x(t) = (x^1(t), x^2(t))$

$$\Gamma_{ij,k} = \frac{1}{2} \left( \frac{\partial g_{ik}}{\partial x^j} + \frac{\partial g_{jk}}{\partial x^i} - \frac{\partial g_{ij}}{\partial x^k} \right)$$

$$\Gamma_{ij,k} = \Gamma_{ji,k}$$

$$\Gamma_{jk}^i = g^{is} \Gamma_{jk,s} \quad \dots \quad g^{i1} \Gamma_{jk,1} + g^{i2} \Gamma_{jk,2} \dots \quad \Gamma_{jk}^i = \Gamma_{kj}^i$$

$$R_{jkl}^i = \frac{\partial \Gamma_{jl}^i}{\partial x^k} - \frac{\partial \Gamma_{jk}^i}{\partial x^l} + \Gamma_{sk}^i \Gamma_{jl}^s - \Gamma_{sl}^i \Gamma_{jk}^s$$

$$R_{ijkl} = g_{is} R_{jkl}^s = g_{is} R_{jkl}^1 + g_{is} R_{jkl}^2$$

$$\ddot{x}^i(t) + \Gamma_{jk}^i \cdot \dot{x}^j(t) \dot{x}^k(t) = 0, \quad i=1,2$$



-- Th. Egregium Gauss

equation geodetic  
(doptelur)

$(U = \vec{u}, ds^2)$   
 $(x^1, x^2)$

