

и (8.1.16) приводит к следующей метрике (где $R^2 \equiv X^2$):

$$d\tau^2 = \left[1 - 2\alpha \frac{MG}{R} + (\alpha\gamma - \alpha^2 + 2\beta \frac{M^2G^2}{R^2} + \dots \right] dt^2 - \left[1 + \frac{(3\gamma - \alpha)MG}{R} + \dots \right] dX^2 - \frac{[(\alpha - \gamma)MG/R + \dots](X \cdot dX)^2}{R^2}. \quad (8.3.7)$$

Сравнение (8.3.5) и (8.3.7) с соответствующими точными решениями (8.2.12) и (8.2.15) опять показывает, что теория Эйнштейна дает $\alpha = \beta = \gamma = 1$.

Предсказание о том, что $\alpha = 1$, сразу следует из эмпирического определения массы M . Заметим, что выражение (8.3.1) предсказывало бы для медленно движущейся частицы, далекой от начала координат, центростремительное ускорение, равное

$$-g = -\Gamma_{tt}^r = \frac{1}{2} \frac{\partial g_{tt}}{\partial r} = -\frac{\alpha MG}{r^2}$$

(для $MG/r \ll 1$ и $v^2 \ll 1$),

в то время как массы Солнца и планет в действительности *измеряются* путем приравнивания g к MG/r^2 . Следовательно, мы должны ввести α в M или, другими словами, положить $\alpha = 1$. Только в том случае, если бы оказалось возможным определить M с помощью некоторого независимого негравитационного измерения, имело бы смысл спрашивать, действительно ли α точно равно единице. При $\alpha = 1$ метрические функции, задаваемые (8.3.5), таковы

$$B(r) = 1 - \frac{2MG}{r^2} + 2(\beta - \gamma) \frac{M^2G^2}{r^2} + \dots, \quad (8.3.8)$$

$$A(r) = 1 + 2\gamma \frac{MG}{r} + \dots. \quad (8.3.9)$$

Как показано в гл. 3, при измерении гравитационного красного смещения определяется только член $-2MG/r$ в $B(r)$ и, следовательно, проверяется только принцип эквивалентности. Мы увидим что из других опытов по проверке общей теории относительности, перечисленных в начале этой главы, с помощью Б и Г можно обнаружить только, действительно ли $\gamma \approx 1$, в то время как с помощью В — с помощью наблюдения прецессии перигелия — проверяется соотношение $2\gamma - \beta \approx 1$. (С точностью до пренебрежения вращением Земли эксперимент Д также проверяет, равно ли $\gamma \approx 1$.)

§ 4. Общий вид уравнений движения

Рассмотрим теперь движение свободно падающей материальной частицы или фотона в статическом изотропном гравитационном поле. Сначала рассмотрим наиболее общий вид метрики, задан-

ный в стандартной форме (см. § 1 этой главы), т. е.

$$d\tau^2 = B(r) dt^2 - A(r) dr^2 - r^2 d\theta^2 - r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2. \quad (8.4.1)$$

Уравнения свободного падения имеют вид

$$\frac{d^2 x^\mu}{dp^2} + \Gamma_{\nu\lambda}^\mu \frac{dx^\nu}{dp} \frac{dx^\lambda}{dp} = 0, \quad (8.4.2)$$

где p — параметр, описывающий траекторию. Вообще, $d\tau$ пропорционально dp , а потому для материальной частицы мы можем нормировать p так, чтобы сделать $p = \tau$. Однако для фотона константа пропорциональности $d\tau/dp$ равна нулю, а так как мы хотим рассматривать фотоны наравне с массивными частицами, удобно сохранить свободу нормировать p независимо от нормировки τ . Подставляя в (8.4.2) ненулевые компоненты аффинной связности, задаваемой (8.1.11), получаем:

$$0 = \frac{d^2 r}{dp^2} + \frac{A'(r)}{2A(r)} \left(\frac{dr}{dp} \right)^2 - \frac{r}{A(r)} \left(\frac{d\theta}{dp} \right)^2 - r \frac{\sin \theta}{A(r)} \left(\frac{d\varphi}{dp} \right)^2 + \frac{B'(r)}{2A(r)} \left(\frac{dt}{dp} \right)^2, \quad (8.4.3)$$

$$0 = \frac{d^2 \theta}{dp^2} + \frac{2}{r} \frac{d\theta}{dp} \frac{dr}{dp} - \sin \theta \cos \theta \left(\frac{d\varphi}{dp} \right)^2, \quad (8.4.4)$$

$$0 = \frac{d^2 \varphi}{dp^2} + \frac{2}{r} \frac{d\varphi}{dp} \frac{dr}{dp} + 2 \operatorname{ctg} \theta \frac{d\varphi}{dp} \frac{d\theta}{dp}, \quad (8.4.5)$$

$$0 = \frac{d^2 t}{dp^2} + \frac{B'(r)}{B(r)} \frac{dt}{dp} \frac{dr}{dp}. \quad (8.4.6)$$

(Штрих означает d/dr .) Мы решим эти уравнения, отыскивая интегралы движения.

Так как поле изотропно, можно считать, что орбита рассматриваемой частицы расположена в экваториальной плоскости, т. е.

$$\theta = \frac{\pi}{2}. \quad (8.4.7)$$

Тогда (8.4.4) удовлетворяется тривиально, и мы можем забыть о θ как о динамической переменной. Разделив затем уравнения (8.4.5) и (8.4.6) на $d\varphi/dp$ и dt/dp соответственно, находим

$$\frac{d}{dp} \left\{ \ln \frac{d\varphi}{dp} + \ln r^2 \right\} = 0, \quad (8.4.8)$$

$$\frac{d}{dp} \left\{ \ln \frac{dt}{dp} + \ln B \right\} = 0. \quad (8.4.9)$$

Это приводит к двум интегралам движения. Один из них можно включить в определение p , поскольку p выбирается таким образом, чтобы решение (8.4.9) имело вид

$$\frac{dt}{dp} = \frac{1}{B(r)}. \quad (8.4.10)$$

Так как величина $B(r)$ близка к единице, то параметр p почти равен координатному времени t . Другой интеграл движения получается с помощью (8.4.8) и играет роль углового момента для единицы массы:

$$r^2 \frac{d\varphi}{dp} = J (\text{const}). \quad (8.4.11)$$

Подставляя (8.4.7), (8.4.10) и (8.4.11) в (8.4.3), переписываем это последнее оставшееся уравнение движения в виде

$$0 = \frac{d^2 r}{dp^2} + \frac{A'(r)}{2A(r)} \left(\frac{dr}{dp} \right)^2 - \frac{J^2}{r^3 A(r)} + \frac{B'(r)}{2A(r) B^2(r)}. \quad (8.4.12)$$

Умножая это уравнение на $2A(r) dr/dp$, можно переписать его так:

$$\frac{d}{dp} \left\{ A(r) \left(\frac{dr}{dp} \right)^2 + \frac{J^2}{r^2} - \frac{1}{B(r)} \right\} = 0.$$

Тогда последний неизвестный интеграл движения оказывается равным

$$A(r) \left(\frac{dr}{dp} \right)^2 + \frac{J^2}{r^2} - \frac{1}{B(r)} = -E (\text{const}). \quad (8.4.13)$$

Собственное время τ можно теперь найти с помощью (8.4.1), (8.4.7), (8.4.10), (8.4.11) и (8.4.13); полученный результат

$$d\tau^2 = E dp^2 \quad (8.4.14)$$

находится в соответствии с ранее сделанным замечанием о том, что (8.4.2) требует, чтобы производная $d\tau/dp$ была постоянной. Мы видим, что

$$E > 0 \text{ для материальных частиц,} \quad (8.4.15)$$

$$E = 0 \text{ для фотонов.} \quad (8.4.16)$$

Заметим также, что $A(r)$ на практике всегда положительно, а потому (8.4.13) говорит о том, что рассматриваемая частица может достигать радиуса r только в том случае, если выполняется условие

$$\frac{J^2}{r^2} + E \leq \frac{1}{B(r)}. \quad (8.4.17)$$

Параметр p можно везде исключить подстановкой (8.4.10) в (8.4.11), (8.4.13) и (8.4.14). В результате получаем

$$r^2 \frac{d\varphi}{dt} = JB(r), \quad (8.4.18)$$

$$\frac{A(r)}{B^2(r)} \left(\frac{dr}{dt} \right)^2 + \frac{J^2}{r^2} - \frac{1}{B(r)} = -E, \quad (8.4.19)$$

$$d\tau^2 = EB^2(r) dt^2. \quad (8.4.20)$$

Для медленно движущейся частицы в слабом поле величины J^2/r^2 , $(dr/dt)^2$, $A - 1$ и $B - 1 \approx 2\phi$ будут все малы, и в первом порядке по этим величинам вышеприведенные уравнения движения записываются следующим образом:

$$r^2 \frac{d\phi}{dt} \approx J,$$

$$\frac{1}{2} \left(\frac{dr}{dt} \right)^2 + \frac{J^2}{2r^2} + \phi \approx \frac{1-E}{2}.$$

Это те же самые уравнения, которые получались бы в теории Ньютона с учетом того, что величина $(1 - E)/2$ выполняет роль энергии, приходящейся на единицу массы.

Для наглядности рассмотрим точные уравнения движения для простого случая частицы, движущейся по круговой орбите радиусом R . Так как dr/dt равно нулю, уравнение (8.4.19) имеет вид

$$\frac{J^2}{R^2} - \frac{1}{B(R)} + E = 0. \quad (8.4.21)$$

Далее, чтобы на этом радиусе частица находилась в состоянии равновесия, производная по R от левой части должна равняться нулю:

$$-\frac{2J^2}{R^3} + \frac{B'(R)}{B^2(R)} = 0. \quad (8.4.22)$$

[Если мы будем рассматривать окружность как предельный случай эллипса с перигелием $R - \delta$ и афелием $R + \delta$, тогда (8.4.19) показывает, что величина $J^2/r^2 - 1/B(r) + E$ должна равняться нулю при $r = R \pm \delta$, а это дает соотношения (8.4.21) и (8.4.22) в пределе $\delta \rightarrow 0$.] Из (8.4.21) и (8.4.22) находим

$$E = \frac{1}{B(R)} \left(1 - \frac{RB'(R)}{2B(R)} \right), \quad (8.4.23)$$

$$J^2 = \frac{B'(R) R^3}{2B^2(R)}. \quad (8.4.24)$$

Подставляя (8.4.24) в (8.4.18), находим, что скорость вращения равняется

$$\frac{d\phi}{dt} = \left(\frac{B'(R)}{2R} \right)^{1/2}, \quad (8.4.25)$$

в то время как (8.4.23) и (8.4.20) приводят к следующей формуле для собственного времени:

$$\frac{d\tau}{dt} = \sqrt{B(R) - \frac{1}{2} RB'(R)}. \quad (8.4.26)$$

Используя разложение Робертсона (8.3.8), находим

$$\frac{d\phi}{dt} = \left(\frac{MG}{R^3} \right)^{1/2} \left[1 - \frac{(\beta - \gamma) MG}{R} + \dots \right], \quad (8.4.27)$$

$$\frac{d\tau}{dt} = \left[1 - \frac{3MG}{R} + \dots \right]. \quad (8.4.28)$$

В большинстве приложений общей теории относительности наибольший интерес представляет для нас форма орбит, т. е. зависимость r от φ , а не их эволюция во времени. Форму орбит можно получить непосредственно, исключая dr из (8.4.11) и (8.4.13); это приводит к уравнению

$$\frac{A(r)}{r^4} \left(\frac{dr}{d\varphi} \right)^2 + \frac{1}{r^2} - \frac{1}{J^2 B(r)} = -\frac{E}{J^2}. \quad (8.4.29)$$

Решение может быть найдено в квадратурах: 44

$$\varphi = \pm \int \frac{A^{1/2}(r) dr}{r^2 \left(\frac{1}{J^2 B(r)} - \frac{E}{J^2} - \frac{1}{r^2} \right)^{1/2}}. \quad (8.4.30)$$

§ 5. Неограниченные орбиты: отклонение света Солнцем

Рассмотрим частицу или фотон, прилетающий к Солнцу из очень удаленных областей (фиг. 8.1). На бесконечности метрика является метрикой Минковского, т. е. $A(\infty) = B(\infty) = 1$, и частица должна двигаться с постоянной скоростью V , причем

$$b \approx r \sin(\varphi - \varphi_\infty) \approx r(\varphi - \varphi_\infty), \\ -V \approx \frac{d}{dt}(r \cos(\varphi - \varphi_\infty)) \approx \frac{dr}{dt},$$

где b — «прицельный параметр», а φ_∞ — начальное направление. Подставляя эти выражения в (8.4.18) и (8.4.19), видим, что они действительно удовлетворяют уравнениям движения на бесконечности, где $A = B = 1$, а константы движения равны

$$J = bV^2, \quad (8.5.1)$$

$$E = 1 - V^2. \quad (8.5.2)$$

(Фотон, конечно, имеет $V = 1$, и, как мы уже видели, отсюда следует, что $E = 0$.) Часто бывает более удобным выразить J через расстояние r_0 между Солнцем и ближайшей к нему точкой траектории, а не через прицельный параметр b . Для значения $r = r_0$ величина $dr/d\varphi$ исчезает, так что (8.4.29) и (8.5.2) дают

$$J = r_0 \left(\frac{1}{B(r_0)} - 1 + V^2 \right)^{1/2}. \quad (8.5.3)$$

Тогда формула (8.4.30) описывает орбиту следующим образом:

$$\varphi(r) = \varphi_\infty + \int_r^\infty \frac{A^{1/2}(r) dr}{r^2 \left(\frac{1}{r_0^2} \left[\frac{1}{B(r)} - 1 + V^2 \right] \left[\frac{1}{B(r_0)} - 1 + V^2 \right]^{-1} - \frac{1}{r^2} \right)^{1/2}}. \quad (8.5.4)$$