

$h_{\alpha}^{\beta} \ll 1$, то мало возмущение метрики (этого нельзя сказать о размерных $h_{\alpha\beta}$ и $h^{2\beta}$).

Условия синхронности не определяют системы координат полностью, так как существуют преобразования координат, оставляющие систему координат синхронной. Этот произвол дает возможность появления указанных выше нефизических добавок в h_{α}^{β} , $\delta\epsilon$, u^{α} . Подставляя $g_{00}=a^2$, $g_{0i}=0$, $-g_{\alpha\beta}=a^2\delta_{\alpha\beta}+h_{\alpha\beta}$ из (11.1.2) и $T_{ik}=T_{ik}^{(0)}+\delta T_{ik}$ в уравнения Эйнштейна, мы получаем систему уравнений для возмущений, которая может быть записана в синхронной системе в следующем виде [Лифшиц и Халатников (1963а, б)]:

$$\frac{1}{2}(h_{\gamma}^{\delta}\gamma^{\delta}-h_{\gamma}^{\gamma})\left(1+3\frac{dP}{d\epsilon}\right)+\ddot{h}+\dot{h}\frac{\dot{a}}{a}\left(2+3\frac{dP}{d\epsilon}\right)=0, \quad (11.1.4)$$

$$(h_{\alpha}^{\gamma}\gamma^{\beta}+h_{\gamma}^{\beta}\gamma^{\alpha}-h_{\alpha}^{\beta}-h_{\alpha}^{\beta}\gamma^{\gamma})+\ddot{h}_{\alpha}^{\beta}+2\frac{\dot{a}}{a}\dot{h}_{\alpha}^{\beta}=0 \quad (\alpha \neq \beta), \quad (11.1.5)$$

$$\frac{\delta\epsilon}{\epsilon}=\frac{c^2}{16\pi G\epsilon a^2}\left(h_{\alpha}^{\beta}\gamma^{\alpha}-h_{\alpha}^{\alpha}+2\frac{\dot{a}}{a}\dot{h}\right), \quad (11.1.6)$$

$$\frac{u^{\alpha}}{c}=\frac{c^2}{16\pi G}\frac{(h^{\alpha}-h_{\beta}^{\alpha}\gamma^{\beta})}{a^2(P+\epsilon)}. \quad (11.1.7)$$

Точка обозначает $\frac{\partial}{\partial x^0}=\frac{\partial}{\partial \eta}$, $h=h_{\alpha}^{\alpha}$. Индексы после запятой означают простое дифференцирование по соответствующей координате. Здесь и далее в этом разделе u^{α} — компоненты физической (не координатной!) скорости. В данном приближении этих уравнений достаточно для определения эволюции возмущений, разложенных по плоским волнам в трехмерном пространстве с евклидовой метрикой. При этом (11.1.4) получается из уравнения для $R_{\alpha\alpha}$, (11.1.5) — для $R_{\alpha\beta}$, (11.1.6) — для R_{00} и (11.1.7) — для $R_{0\alpha}$.

§ 2. Классификация возмущений

Решение уравнений (11.1.4) — (11.1.7) для плоских волн возмущения ищем в следующем виде. Сначала по уравнениям (11.1.4), (11.1.5) находим $h_{\alpha\beta}$, а затем уже элементарными вычислениями по (11.1.6) и (11.1.7) находим $\delta\epsilon$ и u^{α} .

Возмущения рассматриваются на фоне пространственно-однородной и изотропной, но эволюционирующей Вселенной. Следовательно, решения, относящиеся к «элементарным», «собственным», «фундаментальным» возмущениям (на которые раскладываются произвольные возмущения), должны обладать инвариантностью относительно тех преобразований, относительно которых тождественно инвариантно невозмущенное решение.

Одно преобразование, вытекающее из однородности пространства, есть сдвиг пространственных координат. В нерелятивистской

теории было выяснено, что это требование приводит к зависимости решения от координат вида $e^{i\mathbf{x}\cdot\mathbf{x}}$. Таким образом, решение зависит от одного трехмерного вектора \mathbf{x} .

Теперь учтем, что в ОТО «решением» является тензор второго ранга в трехмерном пространстве, $h_{\alpha\beta}$.

Изотропия означает существование группы вращения в трехмерном пространстве. Коэффициенты перед экспонентой и волновой вектор могут быть использованы для построения тензора второго ранга в трехмерном пространстве — тензора возмущений h_{α}^{β} .

Следуя Лифшицу, мы введем сначала скаляр $Q = e^{i\mathbf{x}\cdot\mathbf{x}}$, который приводит к тензору $h_{\alpha\beta}$ следующим путем. Из Q можно составить тензор двумя способами:

$$Q_{\alpha}^{\beta} = \frac{1}{3} \delta_{\alpha}^{\beta} Q, \quad P_{\alpha}^{\beta} = \left(\frac{1}{3} \delta_{\alpha}^{\beta} - \frac{x_{\alpha} x^{\beta}}{x^2} \right) Q. \quad (11.2.1)$$

Умножив каждый из тензоров на множитель, зависящий от η , и сложив их, получим тензор

$$h_{\alpha}^{\beta} = \lambda(\eta) P_{\alpha}^{\beta} + \mu(\eta) Q_{\alpha}^{\beta}.$$

Заметим, что из такого тензора можно составить и вектор $\mathbf{P} = \mathbf{x}Q/|\mathbf{x}|$ и скаляр Q .

Опять же следуя Лифшицу, введем вектор $\mathbf{S} = \mathbf{S}e^{i\mathbf{x}\cdot\mathbf{x}}$. Чтобы этот случай не свелся к предыдущему, надо, чтобы из этого вектора нельзя было построить скаляр. Для этого мы потребуем, чтобы $\mathbf{S} \perp \mathbf{x}$, $(\mathbf{S}\mathbf{x}) = 0$. Следовательно, для данного \mathbf{x} имеются две степени свободы (две независимые компоненты \mathbf{S}).

С помощью векторов \mathbf{S} и \mathbf{x} можно построить тензор S_{α}^{β} :

$$S_{\alpha}^{\beta} = \frac{1}{x} (x^{\beta} S_{\alpha} + x_{\alpha} S^{\beta}). \quad (11.2.2)$$

Умножая S_{α}^{β} на множитель, зависящий от времени, получим h_{α}^{β} .

И, наконец, введем тензор второго ранга

$$G_{\alpha}^{\beta} = \gamma_{\alpha}^{\beta} e^{i\mathbf{x}\cdot\mathbf{x}}. \quad (11.2.3)$$

Так как мы хотим, чтобы с помощью этого тензора и вектора \mathbf{x} нельзя было бы построить ни вектора, ни скаляра (иначе получим один из предыдущих случаев), то мы должны потребовать, чтобы

$$G_{\alpha}^{\beta} x_{\beta} = 0, \quad G_{\alpha}^{\beta} x_{\beta} x^{\alpha} = 0. \quad (11.2.4)$$

Напомним, что величины Q , \mathbf{S} и G_{α}^{β} являются соответственно скалярами, векторами и тензорами лишь в трехмерном пространстве.

Ниже будет показано, что скаляр Q описывает возмущения скалярной величины — плотности вещества и соответствующие движения вещества, т. е. адиабатические возмущения и, в частности, звуковые волны.

Вектор S описывает возмущение скорости, но ему не соответствует скаляр. Это значит, что $\operatorname{div} u = 0$, поле скорости является вихревым ($\operatorname{rot} u \neq 0$, иначе при условии конечности u получим $u \equiv 0$). Наконец, тензор (11.2.3) описывает ортогональные κ возмущения метрики (без возмущений скорости и плотности), чему соответствуют распространяющиеся по Вселенной гравитационные волны.

Ниже мы подробно останавливаемся на каждом типе возмущений. Лифшиц (1946) рассматривает также возмущения замкнутой ($\Omega > 1$) и гиперболической ($\Omega < 1$) Вселенной. Однако для возмущений, масштаб которых меньше радиуса мира ($< cH^{-1} \sim 4 \cdot 10^9$ пс на сегодняшний момент), отличия малы. Крайний случай возмущения мира как целого обсуждается в разделе IV. Мы продолжим рассмотрение возмущений в плоской модели.

§ 3. Скалярные возмущения

Рассмотрим первый тип возмущений — (11.2.1).

В работе Лифшица было показано, что для ранних стадий расширения, описываемых уравнением состояния $P = \varepsilon/3$, решения уравнений возмущения (11.1.4) — (11.1.7) могут быть записаны в следующем виде: при $\kappa\eta \ll 1$

$$\left. \begin{aligned} h_{\alpha}^{\beta} &= \frac{3C_1}{\eta} P_{\alpha}^{\beta} + C_2 (Q_{\alpha}^{\beta} + P_{\alpha}^{\beta}), \\ \frac{\delta\varepsilon}{\varepsilon} &= \frac{\kappa^2}{9} (C_1\eta + C_2\eta^2) Q, \\ \frac{u^{\alpha}}{c} &= -\frac{i\kappa}{12} (3C_1 + C_2\frac{\kappa^2}{9}\eta^3) P^{\alpha} \end{aligned} \right\} \quad (11.3.1)$$

и при $\kappa\eta \gg 1$

$$\left. \begin{aligned} h_{\alpha}^{\beta} &= \frac{C}{\kappa^2\eta^2} (P_{\alpha}^{\beta} - 2Q_{\alpha}^{\beta}) e^{i\kappa\eta/\sqrt{3}}, \\ \frac{\delta\varepsilon}{\varepsilon} &= -\frac{C}{9} e^{i\kappa\eta/\sqrt{3}} Q, \\ \frac{u^{\alpha}}{c} &= \frac{C}{12\sqrt{3}} e^{i\kappa\eta/\sqrt{3}} P^{\alpha}. \end{aligned} \right\} \quad (11.3.2)$$

Здесь Q_{α}^{β} и P_{α}^{β} определяются (11.2.1), $P^{\alpha} = \frac{\kappa^{\alpha}}{\kappa} Q$,

$$C = 4\sqrt{3}C_2 + 3i\sqrt{3}\kappa C_1. \quad (11.3.3)$$

В полученных решениях уже исключены моды, соответствующие фиктивным возмущениям, о которых говорилось ранее, и оставлены только физические моды. Технику выделения нефизических мод см. Лифшиц, Халатников (1963а, б). Для других типов возмущений метрики (см. далее §§ 4, 5) мы тоже будем выписывать только физические моды.