

# COURS DE RELATIVITE GENERALE

## Chapitre 1

### Principe d'Equivalence et relativité générale.

## 1 1- Principe d'Equivalence:

### 1.1 a- Equivalence Masse Inerte Masse Gravitationelle: Gallilé (1600).

- Tout les corps tombent de la même vitesse.
- La masse inerte est le parametre bien défini qui intervient dans le calcul de l'impulsion d'un corps:

$$\vec{p} = m \vec{v}$$

qui est une quantité conservée, et on a:

$$\vec{F} = \frac{d\vec{p}}{dt}$$

et la masse gravitationelle est observée dans l'expression suivante:

$$\vec{F} = \frac{Gm_g m_2}{r^2} = m_g \vec{g} = m \vec{\gamma}$$

donc

$$m_g = m \text{ lorsque } \vec{g} = \vec{\gamma}.$$

Et sa a été confirmé expérimentalement par newton, avec un pendule de torsion où on peut confirmé que  $m_g = m$  à un ordre de  $10^{-9}$  et sa a été amélioré jusqu'à  $10^{-12}$  en 1972.

### 1.2 b- Le Principe d'équivalence:

Classiquement on a pour tout corps  $m_g = m$  donc

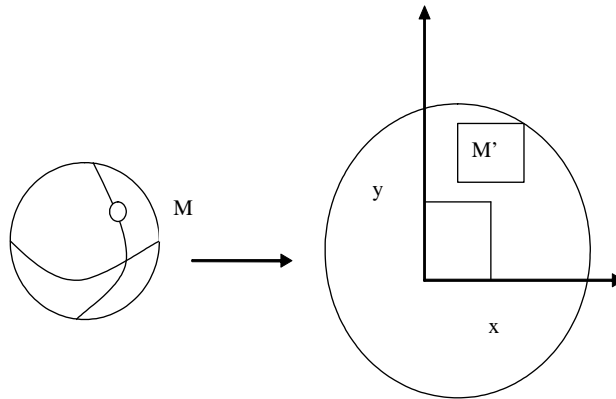
$$\frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \vec{g}$$

Soit l'ascenseur d'Einstein en chute libre dans laquelle l'observateur laisse tomber un objet qu'il voit planer dans l'air puisque ils sont entrain de l'accompagner dans sa chute, on peut choisir donc un référentiel telque:

$$\vec{r}' = \vec{r} - \frac{1}{2} \vec{g} t^2$$

ce qui donne en dérivant par deux fois de suite:

$$\frac{d^2 \vec{r}'}{dt^2} = \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} - \vec{g} = \vec{\gamma} - \vec{g} = \vec{0}$$



On voit dans cette équation qu'on peut annuler le champs gravitationnel en choisissant un repère qui n'est pas nécessairement Galiléen.

**Énoncé du principe d'équivalence: (Einstein 1907).**

En chaque point de l'espace temps on peut toujours trouver un repère (non galiléen) où la loi de l'inertie est valable  $\Leftrightarrow$  un champ de gravitation être localement annulé par le changement de repère non Galiléen.

## 2- Elément de Géométrie Différentielle:

### 2.1 a- Coordonnées Curvilignes:

Une variété  $V_N$  de dimension  $N$  est un espace topologique qui est localement isomorphe à  $\mathbb{R}^N$

$$\left. \begin{array}{l} N = 4 \text{ espace temps courbé (3 + 1 dim)} \\ N = 2 \text{ surface d'une sphère (2 dim)} \end{array} \right\} V_N$$

En général une variété est définie par une application:

d'un ouvert  $V_N \xrightarrow{f}$  un ouvert de  $\mathbb{R}^N$

exemple:

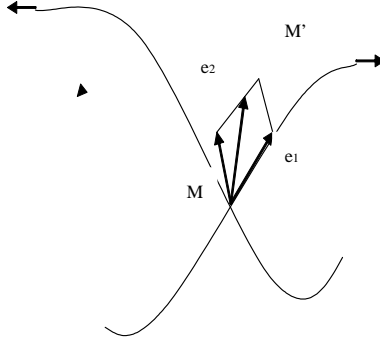
ou en général

$$M \in \text{ouvert} \xrightarrow{f} (x, y)$$

**Atlas:** {Ensemble de toutes les cartes de  $V_N$ }

Il faut en général un système de cartes dont chacune recouvre une partie de la variété et qui se raccordent entre elles.

L'ensemble de cartes forme un **Atlas**.



## 2.2 b- Variété Différentiable:

Dans tout ce qui suit nous allons supposer que les applications sont infiniment dérivables dans leur domaines de définitions.

### 2.2.1 \* Courbes Coordonnées:

$$x^\mu (x^\lambda = \text{constante} \quad \text{pour } \lambda \neq \mu)$$

Un point quelconque d'une variété peut être délimité par des courbes coordonnées qui jouent le rôle des axes en géométrie euclidienne.

$\overrightarrow{dM} = \overrightarrow{MM'}$  variété tangente en M.

$$\overrightarrow{MM'} = dx^1 \vec{e}_1 + dx^2 \vec{e}_2$$

En général on a:

$$\overrightarrow{dM} = dx^\mu \vec{e}_\mu (M)$$

$\overrightarrow{dM}$  est un vecteur de base appartenant aux variétés  $\mathbb{R}^N$  tangente à  $V_N$  en M.

### 2.2.2 \* Produit scalaire:

$$d\overrightarrow{M}^2 = d\overrightarrow{M} \cdot d\overrightarrow{M}$$

En général produit scalaire de deux vecteurs  $\vec{A}$  et  $\vec{B}$  a les propriétés suivantes:

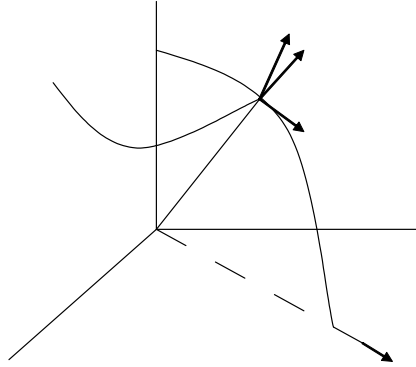
$\vec{A} \cdot \vec{B}$  est un produit scalaire telque:

1-  $\vec{A} \cdot (\alpha \vec{B} + \beta \vec{C}) = \alpha \vec{A} \cdot \vec{B} + \beta \vec{A} \cdot \vec{C}$

2-  $\vec{A} \cdot \vec{B} = \vec{B} \cdot \vec{A} \Rightarrow$  tenseur symétrique

3-  $\vec{A}^2 \geq 0$

$$d\overrightarrow{M}^2 = dx^\mu dx^\nu \vec{e}_\mu \vec{e}_\nu$$



telque

$$g_{\mu\nu}(M) = \vec{e}_\mu \cdot \vec{e}_\nu : \text{Tenseur m\u00e9trique}$$

ce qui d\u00e9finit la distance infinit\u00e9simale invariante de Lorentz:

$$\begin{aligned} ds^2 = d\vec{M}^2 &= \vec{e}_\mu(M) \cdot \vec{e}_\nu(M) dx^\mu dx^\nu \\ &= g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu \end{aligned}$$

Exemple d'un tenseur m\u00e9trique (m\u00e9trique de l'espace temps de Minkowski):

$$(x^0, x^1, x^2, x^3) \rightarrow g = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

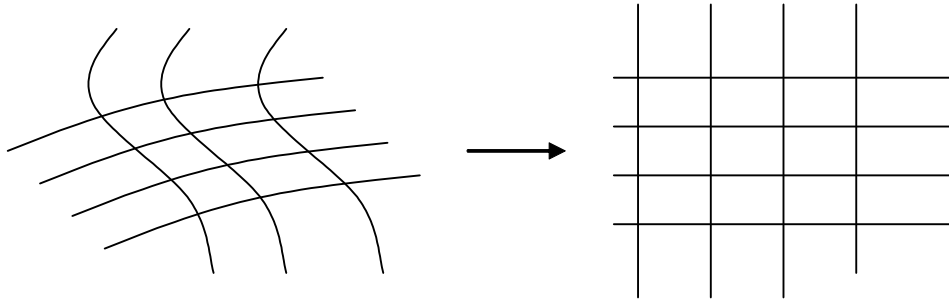
### 2.2.3 Exemple des coordonn\u00e9es sph\u00e9riques:

$$\left. \begin{aligned} \vec{v}^2 &= 1 \\ \vec{\omega}^2 &= 1 \\ \vec{v} \cdot \vec{\omega} &= 0 \end{aligned} \right\}, \quad (\theta = x^1, \varphi = x^2)$$

$$\begin{aligned} d\vec{M} &= d\theta \vec{v} + \sin \theta d\varphi \vec{\omega} \\ &= dx^1 \vec{e}_1 + dx^2 \vec{e}_2 \quad \Rightarrow \quad \vec{e}_1 = \vec{v} \\ &= d\theta \vec{e}_1 + d\varphi \vec{e}_2 \quad \vec{e}_2 = \sin \theta \vec{\omega} \end{aligned}$$

vecteurs de base coordonn\u00e9es.

$$\begin{aligned} d\vec{M}^2 &= d\vec{M} \cdot d\vec{M} \\ &= (d\theta \vec{e}_1 + d\varphi \vec{e}_2) \cdot (d\theta \vec{e}_1 + d\varphi \vec{e}_2) \\ &= d\theta \vec{e}_1 d\theta \vec{e}_1 + d\varphi \vec{e}_2 d\varphi \vec{e}_2 + d\theta \vec{e}_1 d\varphi \vec{e}_2 + d\varphi \vec{e}_2 d\theta \vec{e}_1 \\ &= dx^1 dx^1 \vec{e}_1 \cdot \vec{e}_1 + dx^1 dx^2 \vec{e}_1 \cdot \vec{e}_2 + dx^2 dx^1 \vec{e}_2 \cdot \vec{e}_1 + dx^2 dx^2 \vec{e}_2 \cdot \vec{e}_2 \\ &= dx^1 dx^1 g_{11} + dx^1 dx^2 g_{12} + dx^2 dx^1 g_{21} + dx^2 dx^2 g_{22} \end{aligned}$$



$$\begin{aligned}
 g_{11} &= \vec{v}^2 = 1 \\
 g_{22} &= \sin \theta \vec{\omega}^2 = \sin^2 \theta \\
 g_{12} &= g_{21} = \sin \theta \vec{\omega} \vec{v} = 0 \\
 g &= \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \sin^2 \theta \end{pmatrix}
 \end{aligned}$$

\*

$$ds^2 = g_{\mu\nu}(M) dx^\mu dx^\nu = d\theta^2 + \sin^2 \theta d\varphi^2$$

\*  $f$  inversible  $\Leftrightarrow g$  diagonalisable.

\* Signature du tenseur métrique  $\equiv$  {Signes de ses valeurs propres}

Exemple:

$$\eta = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix} \rightarrow (+ ---)$$

#### 2.2.4 Tenseurs: Transformations des Cordonnées (curvilignes).

$$\{x^\mu\} \xrightarrow{f} \{x'^\mu(x)\}$$

Puisque  $f$  est différentiable, on peut écrire:

$$dx'^\mu(x) = \frac{\partial x'^\mu(x)}{\partial x^\nu} dx^\nu; \quad dx'^\mu(x^1, x^2, \dots, x^n)$$

$$dx'^\mu = a_\nu^{\mu'} dx^\nu = \sum_\nu \frac{\partial x'^\mu(x)}{\partial x^\nu} dx^\nu$$

\* Et comme  $d\vec{M}$  est invariant donc on peut écrire.

$$d\vec{M} = dx^\mu \vec{e}_\mu(M) = dx'^\nu \vec{e}'_\nu(M)$$

On peut aussi déduire les transformations des vecteurs unitaires:

$$\begin{aligned} dx^\mu \vec{e}_\mu &= dx'^\lambda \vec{e}'_\lambda \\ &= a_{\nu'}^{\lambda'} dx^\nu \vec{e}'_\lambda \end{aligned}$$

que je peut écrire en changeant  $\nu \rightarrow \mu$  :

$$dx^\mu \vec{e}_\mu = a_{\mu'}^{\lambda'} dx^\mu \vec{e}'_\lambda \Rightarrow \vec{e}_\mu = a_{\mu'}^{\lambda'} \vec{e}'_\lambda$$

### 2.2.5 Matrice inverse:

$$a_{\mu'}^{\nu} = \frac{\partial x^\nu (x)}{\partial x'^{\mu}}$$

Ce qui nous permet d'écrire:

$$a_{\mu'}^{\nu} a_{\nu}^{\lambda'} = \delta_{\mu'}^{\lambda'} \text{ symbole de kroneker}$$

$$a_{\mu'}^{\nu} a_{\lambda}^{\mu'} = \delta_{\lambda}^{\nu}$$

Ce qui donne à la fin:

$$dx'^{\mu} = a_{\nu}^{\mu'} dx^{\nu}$$

$$\vec{e}'_{\mu} = a_{\mu'}^{\nu} \vec{e}_{\nu}$$

On peut avoir aussi:

$$\begin{aligned} g_{\mu\nu} &= \vec{e}_{\mu} \cdot \vec{e}_{\nu} \\ g'_{\mu\nu} &= \vec{e}'_{\mu} \cdot \vec{e}'_{\nu} = a_{\mu'}^{\lambda} a_{\nu'}^{\rho} \vec{e}_{\lambda} \cdot \vec{e}_{\rho} \quad \text{et on sait que } \vec{e}_{\lambda} \cdot \vec{e}_{\rho} = g_{\lambda\rho} \\ &\rightarrow \end{aligned}$$

$$g'_{\mu\nu} = a_{\mu'}^{\lambda} a_{\nu'}^{\rho} g_{\lambda\rho}$$

Exercice: Transformation des coordonnées curvilignes.

$$x = r \cos \theta$$

$$y = r \sin \theta$$

$$x^1 = r, \quad x^2 = \theta$$

$$x^{1'} = x, \quad x^{2'} = y$$

Ecrire la matrice de transformation  $a_{\nu'}^{\mu'}$  et la matrice inverse  $a_{\mu'}^{\nu}$ .

Solution:

$$dx'^{\mu} = a_{\nu}^{\mu'} dx^{\nu} = \sum_{\nu} \frac{\partial x'^{\mu}(x)}{\partial x^{\nu}} dx^{\nu}$$

$$dx'^1 = \frac{\partial x'^1(x)}{\partial x^1} dx^1 + \frac{\partial x'^1(x)}{\partial x^2} dx^2 = a_1^1 dx^1 + a_2^1 dx^2$$

$$dx'^2 = \frac{\partial x'^2(x)}{\partial x^1} dx^1 + \frac{\partial x'^2(x)}{\partial x^2} dx^2 = a_1^2 dx^1 + a_2^2 dx^2$$

$$a_1^1 = \frac{\partial x'^1(x)}{\partial x^1} = \frac{\partial x}{\partial r} = \frac{\partial r \cos \theta}{\partial r} = \cos \theta$$

$$a_2^1 = \frac{\partial x'^1(x)}{\partial x^2} = \frac{\partial x}{\partial \theta} = \frac{\partial r \cos \theta}{\partial \theta} = -r \sin \theta$$

$$a_1^2 = \frac{\partial x'^2(x)}{\partial x^1} = \frac{\partial y}{\partial r} = \frac{\partial r \sin \theta}{\partial r} = \sin \theta$$

$$\begin{aligned}
a_2^{2'} &= \frac{\partial x'^2(x)}{\partial x^2} = \frac{\partial y}{\partial \theta} = \frac{\partial r \sin \theta}{\partial \theta} = r \cos \theta \\
\Rightarrow a_{\nu'}^{\mu'} &= \begin{pmatrix} \cos \theta & -r \sin \theta \\ \sin \theta & r \cos \theta \end{pmatrix} \\
dx^{\nu'} &= a_{\mu'}^{\nu'} dx'^{\mu} = \sum \frac{\partial x^{\nu'}(x)}{\partial x'^{\mu}} dx'^{\mu} \\
dx^1 &= \frac{\partial x^1(x)}{\partial x'^1} dx'^1 + \frac{\partial x^1(x)}{\partial x'^2} dx'^2 = a_1^1 dx'^1 + a_2^1 dx'^2 \\
dx^2 &= \frac{\partial x^2(x)}{\partial x'^1} dx'^1 + \frac{\partial x^2(x)}{\partial x'^2} dx'^2 = a_1^2 dx'^1 + a_2^2 dx'^2 \\
a_{1'}^1 &= \frac{\partial x^1(x)}{\partial x'^1} = \frac{\partial r}{\partial r \cos \theta} = \frac{1}{\frac{\partial r \cos \theta}{\partial r}} = \frac{1}{\cos \theta} \\
a_{2'}^1 &= \frac{\partial x^1(x)}{\partial x'^2} = \frac{\partial r}{\partial r \sin \theta} = \frac{1}{\frac{\partial r \sin \theta}{\partial r}} = \frac{1}{\sin \theta} \\
a_{1'}^2 &= \frac{\partial x^2(x)}{\partial x'^1} = \frac{\partial \theta}{\partial r \cos \theta} = \frac{1}{\frac{\partial r \cos \theta}{\partial \theta}} = \frac{1}{-r \sin \theta} \\
a_{2'}^2 &= \frac{\partial x^2(x)}{\partial x'^2} = \frac{\partial \theta}{\partial r \sin \theta} = \frac{1}{\frac{\partial r \sin \theta}{\partial \theta}} = \frac{1}{r \cos \theta} \\
\Rightarrow a_{\mu'}^{\nu'} &= \begin{pmatrix} \frac{1}{\cos \theta} & \frac{1}{\sin \theta} \\ -\frac{1}{r \sin \theta} & \frac{1}{r \cos \theta} \end{pmatrix}
\end{aligned}$$

on a

$$\begin{aligned}
g'_{\mu\nu} &= a_{\mu}^{\lambda'} a_{\nu}^{\rho'} g_{\lambda\rho} \Rightarrow g_{\mu\nu} = a_{\mu}^{\lambda'} a_{\nu}^{\rho'} g'_{\lambda\rho} \\
g_{11} &= a_1^{\lambda'} a_1^{\rho'} g_{\lambda'\rho'} = a_1^1 a_1^{\rho'} g_{1'\rho'} + a_1^2 a_1^{\rho'} g_{2'\rho'} = a_1^1 a_1^1 g_{1'1'} + a_1^1 a_1^2 g_{1'2'} + \\
& a_1^2 a_1^1 g_{2'1'} + a_1^2 a_1^2 g_{2'2'} \\
&= a_1^1 a_1^1 g_{11} + a_1^2 a_1^2 g_{22} = (\cos \theta)^2 + (\sin \theta)^2 = 1 \\
g_{12} &= a_1^{\lambda'} a_2^{\rho'} g_{\lambda'\rho'} = a_1^1 a_2^{\rho'} g_{1'\rho'} + a_1^2 a_2^{\rho'} g_{2'\rho'} = a_1^1 a_2^1 g_{1'1'} + a_1^1 a_2^2 g_{2'2'} = \\
\cos \theta (-r \sin \theta) + \sin \theta r \cos \theta &= 0 \\
g'_{21} &= a_2^1 a_1^1 g_{1'1'} + a_2^2 a_1^2 g_{2'2'} = (-r \sin \theta) \cos \theta + \sin \theta r \cos \theta = 0 \\
g'_{22} &= a_2^1 a_2^1 g_{11} + a_2^2 a_2^2 g_{22} = (-r \sin \theta)^2 + (r \cos \theta)^2 = r^2
\end{aligned}$$

ou

$$\begin{aligned}
ds^2 &= g'_{11} (M) dx'^1 dx'^1 + g'_{12} (M) dx'^1 dx'^2 + g'_{21} (M) dx'^2 dx'^1 + g'_{22} (M) dx'^2 dx'^2 \\
ds^2 &= g'_{11} (M) dx'^1 dx'^1 + g'_{12} (M) dx'^1 dx'^2 + g'_{21} (M) dx'^2 dx'^1 + g'_{22} (M) dx'^2 dx'^2
\end{aligned}$$

puisque  $g_{12} = g_{21} = 0$

$$ds^2 = ds^2 = g'_{\mu\nu} (M) dx'^{\mu} dx'^{\nu} = g'_{1\nu} (M) dx'^1 dx'^{\nu} + g'_{2\nu} (M) dx'^2 dx'^{\nu}$$

$$x = r \cos \theta; y = r \sin \theta$$

$$x^1 = r, \quad x^2 = \theta; x^{1'} = x, \quad x^{2'} = y$$

$$dx'^1 = dx = d(r \cos \theta) = (dr) \cos \theta - r \sin \theta d\theta$$

$$dx'^2 = d\theta = d(r \sin \theta) = (dr) \sin \theta + r \cos \theta d\theta$$

$$\Rightarrow ds^2 = ((dr) \cos \theta - r \sin \theta d\theta)^2 + ((dr) \sin \theta + r \cos \theta d\theta)^2$$

$$\left( ((\alpha) \cos \theta - r\beta \sin \theta)^2 + ((\alpha) \sin \theta + r\beta \cos \theta)^2 \right) = dr^2 + r^2 d\theta^2$$

Tenseur quelconque:

Un Tenseur (m fois contravariant (indices en haut), n fois covariant (indices en bas))

$$T_n^m$$

Exemple:  $m = 2; n = 3$

S'écrit sous cette forme:

$$T_{\lambda\rho\sigma}^{\mu\nu} = a_{\alpha}^{\mu'} a_{\beta}^{\nu'} a_{\lambda'}^{\gamma} a_{\rho'}^{\delta} a_{\sigma'}^{\tau} T_{\gamma\delta\tau}^{\alpha\beta}$$

Exemples:

$dx^\mu$  (Un tenseur 1 fois contravariant = vecteur)

$g_{\mu\nu}$  (2 fois covariants)

Soit le vecteur vitesse:

$$U^\mu = \frac{dx^\mu}{ds} \quad (ds^2 > 0)$$

$$*g_{\mu\nu}U^\mu U^\nu = \frac{g_{\mu\nu}dx^\mu dx^\nu}{ds^2} = \frac{ds^2}{ds^2} = 1$$

$$g_{\mu\nu}U^\nu = U_\mu$$
$$g_{\mu\nu}T_\rho^{\mu\lambda}$$

### 2.2.6 Tenseur Antisymetrique:

$\varepsilon^{\mu\nu\rho\sigma}$  "Tenseur de Levi-Civita"

### 2.2.7 Tenseur Metrique:

$$g = \det g_{\mu\nu} = |G|$$

\*La transformation d'une matrice est donnée par:

$$G' = aGa^+$$

tel que  $a^+ = (a^T)^*$ .

de la même façon on peut écrire:

$$g'_{\mu\nu} = a_{\mu'}^\lambda g_{\lambda\rho} a_{\nu'}^\rho$$

On a donc

$$|G'| = a^2 |G|$$

et

$$g' = a^2 g$$

tel que

$$a = \det a_{\mu'}^\lambda = \det \frac{\partial x^\lambda}{\partial x^{\mu'}} \quad (\text{Jakobien})$$

On a le tenseur antisymetrique est donnée par.

$$\varepsilon_{\mu\nu\rho\sigma} = \frac{1}{\sqrt{g}} \eta_{\mu\nu\rho\sigma}$$

$\eta_{\mu\nu\rho\sigma}$  est totalement antisymetrique où:



$$\eta_{\nu\mu\rho\sigma} = -\eta_{\mu\nu\rho\sigma}$$

$$\eta_{\rho\nu\mu\sigma} = -\eta_{\mu\nu\rho\sigma} \quad \text{ect}$$

$$\eta_{0123} = +1$$

Exemple: Dans l'espace de Minkowski

$$G = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}; \quad g = -1$$

En coordonnées sphérique on a:

$$G = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -r^2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -r^2 \sin^2 \theta \end{pmatrix}; \quad g = -r^4 \sin^2 \theta$$

L'évenement en coordonnées sphériques est donné par:

$$ds^2 = dt^2 - dr^2 - r^2 d\theta^2 - r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2$$

### 2.2.8 Elément de volume invariant d'espace temps:

$$\sqrt{|g|} d^n x = a^{-1} \sqrt{|g'|} a d^n x'$$

### 2.2.9 \* Dérivée covariante:

Soit le champs scalaire  $\varphi(x)$ , on peut définir

$$d\varphi(x) = \sum_{\mu} \frac{\partial \varphi}{\partial x^{\mu}} dx^{\mu} = \partial_{\mu} \varphi dx^{\mu}$$

Soit  $A^{\nu}(x)$  est ce que  $\partial_{\mu} A^{\nu}(x)$  sont des composantes d'un ntenseur:  
on sait que:

$$A^{\mu}(x) \rightarrow A'^{\mu}(x) = a^{\mu}_{\lambda} A^{\lambda}$$

$$\partial_{\mu} A'^{\mu} = a^{\mu}_{\lambda} \partial_{\mu} A^{\lambda} + \partial_{\mu} a^{\mu}_{\lambda} A^{\lambda}$$

donc  $\partial_{\mu} A'^{\mu}$  n'est pas un tenseur:

donc on doit redéfinir la dérivée pour qu'elle soit covariante

- On a  $\vec{A}(x) = A^{\mu}(x) \vec{e}_{\mu}(x) \rightarrow$  est un invariant (puisque il est indépendant du système)

$$d\vec{A}(x) = DA^\mu(x) \vec{e}_\mu(x) = dA^\mu(x) \vec{e}_\mu(x) + A^\mu(x) d\vec{e}_\mu(x)$$

$DA^\mu(x)$  : différentielle covariante

On pose:

$$d\vec{e}_\mu(x) = \Gamma_{\mu\nu}^\lambda(x) dx^\nu \vec{e}_\lambda(x)$$

$\Gamma_{\mu\nu}^\lambda(x)$  : Connection.

$$\Rightarrow d\vec{A}(x) = dA^\mu(x) \vec{e}_\mu(x) + A^\mu(x) d\vec{e}_\mu(x) = dA^\mu(x) \vec{e}_\mu(x) + A^\mu \Gamma_{\mu\nu}^\lambda(x) dx^\nu \vec{e}_\lambda(x)$$

$$= dA^\mu \vec{e}_\mu + A^\lambda \Gamma_{\lambda\nu}^\mu dx^\nu \vec{e}_\mu$$

$$\rightarrow DA^\mu = dA^\mu + \Gamma_{\lambda\nu}^\mu A^\lambda dx^\nu = \partial_\nu A^\mu dx^\nu + \Gamma_{\lambda\nu}^\mu A^\lambda dx^\nu$$

$$= D_\nu A^\mu dx^\nu$$

$D_\nu$  : dérivée covariante. donc:

$$D_\nu A^\mu = \partial_\nu A^\mu + \Gamma_{\lambda\nu}^\mu A^\lambda$$

- Pour un champs scalaire:

$$D_\nu \varphi = \partial_\nu \varphi$$

- Dérivée covariante des composantes covariantes:

$$D_\nu A_\mu = ?$$

on a

$$A_\mu = \vec{A} \vec{e}_\mu = A_\nu \vec{e}_\nu \vec{e}_\mu = g_{\mu\nu} A^\nu$$

$$DA_\mu = d\vec{A} \vec{e}_\mu$$

donc

$$dA_\mu = d(\vec{A} \vec{e}_\mu) = d\vec{A} \vec{e}_\mu + \vec{A} d\vec{e}_\mu$$

$$= d\vec{A} \vec{e}_\mu + \Gamma_{\mu\nu}^\lambda dx^\nu \vec{A} d\vec{e}_\lambda$$

$$\rightarrow d\vec{A} \vec{e}_\mu = dA_\mu - \Gamma_{\mu\nu}^\lambda dx^\nu A_\lambda$$

$$DA_\mu = d\vec{A} \vec{e}_\mu = \partial_\nu A_\mu dx^\nu - \Gamma_{\lambda\nu}^\mu dx^\nu A_\lambda \rightarrow D_\nu A_\mu dx^\nu = \partial_\nu A_\mu dx^\nu - \Gamma_{\lambda\nu}^\mu dx^\nu A_\lambda$$

$$\Rightarrow D_\nu A_\mu = \partial_\nu A_\mu - \Gamma_{\mu\nu}^\lambda A_\lambda$$

Dérivée coovariantes d'un produit:

$$- D_\nu (A_\mu B_\lambda) = (D_\nu A_\mu) B_\lambda + A_\mu (D_\nu B_\lambda) = \partial_\nu A_\mu B_\lambda - \Gamma_{\nu\mu}^\rho A_\rho B_\lambda + A_\mu \partial_\nu B_\lambda - A_\mu \Gamma_{\nu\lambda}^\rho B_\rho$$

ce qui nous permet d'écrire pour un tenseur deux covariants:

$$D_\nu (T_{\mu\lambda}) = \partial_\nu T_{\mu\lambda} - \Gamma_{\nu\mu}^\rho T_{\rho\lambda} - \Gamma_{\nu\lambda}^\rho T_{\mu\rho}$$

Et ce qui nous permet de faire la généralisation suivante:

$$D_\nu (T_\rho^{\mu\lambda}) = \partial_\nu T_\rho^{\mu\lambda} + \Gamma_{\sigma\nu}^\mu T_\rho^{\sigma\lambda} + \Gamma_{\sigma\nu}^\lambda T_\rho^{\mu\sigma} - \Gamma_{\rho\nu}^\sigma T_\sigma^{\mu\lambda}$$

Et donc pour le cas d'un tenseur métrique:

$$D_\nu (g_{\mu\lambda}) = \partial_\nu g_{\mu\lambda} - \Gamma_{\nu\mu}^\rho g_{\rho\lambda} - \Gamma_{\nu\lambda}^\rho g_{\mu\rho} = 0$$

Démonstration:

$$\begin{aligned} \partial_\nu g_{\mu\lambda} &= \partial_\nu \vec{e}_\mu \vec{e}_\lambda + \vec{e}_\mu \partial_\nu \vec{e}_\lambda \\ &= \Gamma_{\nu\mu}^\rho \vec{e}_\rho \vec{e}_\lambda + \vec{e}_\mu \Gamma_{\lambda\nu}^\rho = \Gamma_{\nu\mu}^\rho g_{\rho\lambda} + \Gamma_{\nu\lambda}^\rho g_{\mu\rho} \end{aligned}$$

Propriété:

$$\Gamma_{\mu\nu}^\lambda = \Gamma_{\nu\mu}^\lambda$$

Démonstration:

On a:

$$d\vec{M} = dx^\mu \vec{e}_\mu = dx^\mu \partial_\mu \vec{M}$$

on a posé  $\vec{e}_\mu = \partial_\mu \vec{M} \rightarrow \partial_\lambda \vec{e}_\mu = \partial_\lambda \partial_\mu \vec{M} = \partial_\mu \partial_\lambda \vec{M} = \partial_\mu \vec{e}_\lambda$  propriété des vecteurs de bases coordonnées.

$$\partial_\nu \vec{e}_\mu = \Gamma_{\mu\nu}^\lambda \vec{e}_\lambda$$

$$\partial_\mu \vec{e}_\nu = \Gamma_{\nu\mu}^\lambda \vec{e}_\lambda$$

On définit aussi les connections comme:

$$\Gamma_{\mu\nu}^\lambda = g^{\lambda\rho} \Gamma_{\mu\nu,\lambda} = g^{\lambda\rho} \frac{1}{2} [\partial_\nu g_{\mu\rho} + \partial_\mu g_{\nu\rho} - \partial_\rho g_{\mu\nu}]$$

$\Gamma_{\mu\nu}^\lambda$ : est appelée aussi symbole de Christofel.

Démonstration:

$$D_\nu g_{\mu\sigma} = \partial_\nu g_{\mu\sigma} - \Gamma_{\mu\nu}^\lambda g_{\lambda\sigma} - \Gamma_{\sigma\nu}^\lambda g_{\mu\lambda} = 0$$

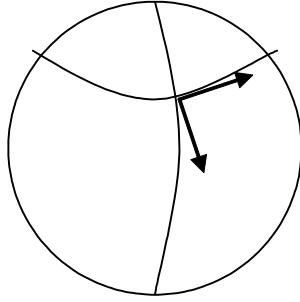
$$\rightarrow \partial_\nu g_{\mu\sigma} - \Gamma_{\mu\nu,\sigma} - \Gamma_{\sigma\nu,\mu} = 0 \rightarrow \partial_\nu g_{\mu\rho} - \Gamma_{\mu\nu,\rho} - \Gamma_{\rho\nu,\mu} = 0$$

$$\Rightarrow \partial_\nu g_{\mu\rho} = \Gamma_{\mu\nu,\rho} + \Gamma_{\rho\nu,\mu}$$

et de la même façon on peut obtenir:

$$\partial_\mu g_{\nu\rho} = \Gamma_{\nu\mu,\rho} + \Gamma_{\rho\mu,\nu}$$

$$-\partial_\rho g_{\mu\nu} = -\Gamma_{\mu\rho,\nu} - \Gamma_{\nu\rho,\mu}$$



$$\rightarrow \left\{ \begin{array}{l} \partial_\nu g_{\mu\rho} = \Gamma_{\mu\nu,\rho} + \Gamma_{\rho\nu,\mu} \\ \partial_\mu g_{\nu\rho} = \Gamma_{\nu\mu,\rho} + \Gamma_{\rho\mu,\nu} \\ -\partial_\rho g_{\mu\nu} = -\Gamma_{\mu\rho,\nu} - \Gamma_{\nu\rho,\mu} \end{array} \right\} \Rightarrow \Gamma_{\mu\nu,\rho} = \frac{1}{2} [\partial_\nu g_{\mu\rho} + \partial_\mu g_{\nu\rho} - \partial_\rho g_{\mu\nu}]$$

Exemple:

$$\begin{array}{ll} x^1 = \theta & \vec{e}_1 = \vec{v} \\ x^2 = \phi & \vec{e}_2 = \vec{w} \sin \theta \\ \vec{v} \cdot \vec{w} = 0 & \vec{v}^2 = \vec{w}^2 = 1 \end{array}$$

\* Quand  $\theta$  varie  $d_1 \vec{v} = \vec{0}$  puisque  $d\vec{v}$  est perpendiculaire à la sphère et aussi  $d\vec{w} = \vec{0}$

\* Quand  $\phi$  varie:

$$\begin{array}{l} \partial_2 \vec{v} = \alpha \vec{w} \\ \partial_2 \vec{w} = -\alpha \vec{v} \end{array}$$

puisque

$$\begin{aligned} \partial_2 (\vec{v} \cdot \vec{w}) &= \partial_2 \vec{v} \cdot \vec{w} + \vec{v} \cdot \partial_2 \vec{w} \\ &= \alpha \omega^2 + \beta v^2 = \alpha + \beta = 0 \end{aligned}$$

$$\partial_2 \vec{v} = \cos \theta \vec{w}; \quad \partial_1 \vec{v} = 0$$

$$\partial_2 \vec{w} = -\cos \theta \vec{v}; \quad \partial_1 \vec{w} = 0$$

$$\rightarrow d\vec{e}_1 = \partial_2 \vec{v} d\phi = \cos \theta d\phi \vec{w} = \frac{\cos \theta}{\sin \theta} d\phi \vec{e}_2$$

$$\begin{aligned} d\vec{e}_2 &= \partial_2 \vec{w} \sin \theta d\phi + \vec{w} \cos \theta d\theta \\ &= -\cos \theta \sin \theta d\phi \vec{e}_1 + \frac{\cos \theta}{\sin \theta} d\theta \vec{e}_2 \end{aligned}$$

et comme  $\partial_\nu \vec{e}_\mu = \Gamma_{\mu\nu}^\lambda \vec{e}_\lambda$

$$d\vec{e}_\mu = \partial_\nu \vec{e}_\mu dx^\nu = \Gamma_{\mu\nu}^\lambda \vec{e}_\lambda dx^\nu$$

$$d\vec{e}_1 = \partial_\nu \vec{e}_1 dx^\nu = \Gamma_{1\nu}^\lambda \vec{e}_\lambda dx^\nu$$

$$= \Gamma_{11}^\lambda \vec{e}_\lambda dx^1 + \Gamma_{12}^\lambda \vec{e}_\lambda dx^2 = \Gamma_{11}^1 \vec{e}_1 dx^1 + \Gamma_{11}^2 \vec{e}_2 dx^1 +$$

$$\Gamma_{12}^1 \vec{e}_1 dx^2 + \Gamma_{12}^2 \vec{e}_2 dx^2$$

en identifiant à avec le résultat calculé on trouve  $\Gamma_{12}^2 = \frac{\cos \theta}{\sin \theta}$

$$d\vec{e}_2 = \partial_\nu \vec{e}_2 dx^\nu = \Gamma_{2\nu}^\lambda \vec{e}_\lambda dx^\nu$$

$$= \Gamma_{21}^\lambda \vec{e}_\lambda dx^1 + \Gamma_{22}^\lambda \vec{e}_\lambda dx^2 = \Gamma_{21}^1 \vec{e}_1 dx^1 + \Gamma_{21}^2 \vec{e}_2 dx^1 +$$

$$\Gamma_{22}^1 \vec{e}_1 dx^2 + \Gamma_{22}^2 \vec{e}_2 dx^2$$

$\rightarrow \Gamma_{22}^1 = -\cos \theta \sin \theta$  et  $\Gamma_{21}^2 = \frac{\cos \theta}{\sin \theta}$

les autres sont tous nuls.

Exercice: Calculer les connections directement

$$\Gamma_{\mu\nu,\rho} = \frac{1}{2} [\partial_\nu g_{\mu\rho} + \partial_\mu g_{\nu\rho} - \partial_\rho g_{\mu\nu}]$$

pour la métrique  $ds^2 = d\theta^2 + \sin^2 \theta d\varphi^2$ .

Solution: On voit que la métrique est:

$$G = (1, \sin^2 \theta)$$

$$G^{-1} = \left( 1, \frac{1}{\sin^2 \theta} \right)$$

On a  $\Gamma_{\mu\nu}^\lambda = g^{\lambda\rho} \frac{1}{2} [\partial_\nu g_{\mu\rho} + \partial_\mu g_{\nu\rho} - \partial_\rho g_{\mu\nu}]$

$g^{\lambda\rho} \rightarrow G^{-1}$  et  $g_{\mu\nu} \rightarrow G$ .

$$\partial_1 = \frac{\partial}{\partial \theta}; \partial_2 = \frac{\partial}{\partial \varphi}.$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{11}^1 &= g^{1\rho} \frac{1}{2} [\partial_1 g_{1\rho} + \partial_1 g_{1\rho} - \partial_\rho g_{11}] \\ &= g^{11} \frac{1}{2} [\partial_1 g_{11} + \partial_1 g_{11} - \partial_1 g_{11}] + g^{12} \frac{1}{2} [\partial_1 g_{12} + \partial_1 g_{12} - \partial_2 g_{11}] \end{aligned}$$

$$g^{12} = g_{12} = 0$$

$$\Gamma_{11}^1 = g^{11} \frac{1}{2} [\partial_1 g_{11} + \partial_1 g_{11} - \partial_1 g_{11}] = 1 \frac{1}{2} [\partial_1 (1) + \partial_1 (1) - \partial_1 (1)] = 0$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{12}^1 &= g^{1\rho} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{1\rho} + \partial_1 g_{2\rho} - \partial_\rho g_{12}] = g^{1\rho} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{1\rho} + \partial_1 g_{2\rho}] \\ &= g^{11} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{11} + \partial_1 g_{21}] + g^{12} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{12} + \partial_1 g_{22}] = 0 = \Gamma_{21}^1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{22}^1 &= g^{1\rho} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{2\rho} + \partial_2 g_{2\rho} - \partial_\rho g_{22}] \\ &= g^{11} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{21} + \partial_2 g_{21} - \partial_1 g_{22}] + g^{12} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{22} + \partial_2 g_{22} - \partial_2 g_{22}] \\ &= \frac{1}{2} [-\partial_1 g_{22}] = -\frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial \theta} \sin^2 \theta = -\sin \theta \cos \theta \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{12}^1 &= g^{1\rho} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{1\rho} + \partial_1 g_{2\rho} - \partial_\rho g_{12}] = g^{1\rho} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{1\rho} + \partial_1 g_{2\rho}] \\ &= g^{11} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{11} + \partial_1 g_{21}] + g^{12} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{12} + \partial_1 g_{22}] = 0 = \Gamma_{21}^1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{21}^2 &= g^{2\rho} \frac{1}{2} [\partial_1 g_{2\rho} + \partial_2 g_{1\rho} - \partial_\rho g_{21}] = g^{2\rho} \frac{1}{2} [\partial_1 g_{2\rho} + \partial_2 g_{1\rho}] \\ &= g^{21} \frac{1}{2} [\partial_1 g_{21} + \partial_2 g_{11}] + g^{22} \frac{1}{2} [\partial_1 g_{22} + \partial_2 g_{12}] = g^{22} \frac{1}{2} [\partial_1 g_{22} + \partial_2 g_{12}] = \end{aligned}$$

$$\frac{1}{\sin^2 \theta} \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial \theta} \sin^2 \theta = \cot \theta$$

$$\Gamma_{22}^2 = g^{2\rho} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{2\rho} + \partial_2 g_{2\rho} - \partial_\rho g_{22}] = g^{21} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{21} + \partial_2 g_{21} - \partial_1 g_{22}] + g^{22} \frac{1}{2} [\partial_2 g_{22} + \partial_2 g_{22} - \partial_2 g_{22}] = 0$$

Récapitulons: on a

$$d\vec{A} = DA_\mu \vec{e}_\mu$$

$$DA_\mu = d\vec{A} \vec{e}_\mu$$

et

$$DA^\mu (\text{vect cont}) = D_\nu A^\mu (\text{tenseur 1 cov 1 cont}) dx^\nu (\text{vect cont})$$

Après avoir défini la dérivée covariante,  $D_\nu A^\mu = \partial_\nu A^\mu + \Gamma_{\lambda\nu}^\mu A^\lambda$  quelle est la nature de la connection, est ce que c'est un tenseur.

on a

$$\partial_\mu \vec{e}_\nu = \Gamma_{\nu\mu}^\lambda \vec{e}_\lambda \text{ et on a } \vec{e}_\nu = a_\nu^{\mu'} \vec{e}_{\mu'}$$

$$\Rightarrow \partial_\nu (a_\mu^{\rho'} \vec{e}_{\rho'}) = \Gamma_{\nu\mu}^\lambda a_\lambda^{\rho'} \vec{e}_{\rho'}$$

$$\rightarrow \partial_\nu a_\mu^{\rho'} \vec{e}_{\rho'} + a_\mu^{\rho'} \partial_\nu \vec{e}_{\rho'} = \Gamma_{\nu\mu}^\lambda a_\lambda^{\rho'} \vec{e}_{\rho'}$$

et on a

$$\partial_\nu = a_\nu^{\sigma'} \partial_{\sigma'}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow \partial_\nu a_\mu^{\rho'} \vec{e}_{\rho'} + a_\mu^{\rho'} a_\nu^{\sigma'} \partial_{\sigma'} \vec{e}_{\rho'} &= \Gamma_{\nu\mu}^\lambda a_\lambda^{\rho'} \vec{e}_{\rho'} \\ \left( \partial_\nu a_\mu^{\rho'} \right) \vec{e}_{\rho'} + a_\mu^{\rho'} a_\nu^{\sigma'} \Gamma_{\rho\sigma}^{\lambda'} \vec{e}_{\lambda'} &= \Gamma_{\nu\mu}^\lambda a_\lambda^{\rho'} \vec{e}_{\rho'} \\ \left( \partial_\nu a_\mu^{\rho'} \right) \vec{e}_{\rho'} + a_\mu^{\lambda'} a_\nu^{\sigma'} \Gamma_{\lambda\sigma}^{\rho'} \vec{e}_{\rho'} &= \Gamma_{\nu\mu}^\lambda a_\lambda^{\rho'} \vec{e}_{\rho'} \\ \Rightarrow \left( \partial_\nu a_\mu^{\rho'} \right) + a_\mu^{\lambda'} a_\nu^{\sigma'} \Gamma_{\lambda\sigma}^{\rho'} &= \Gamma_{\nu\mu}^\lambda a_\lambda^{\rho'} \end{aligned}$$

en multipliant à gauche et à droite par  $a_{\rho'}^\tau$ ,

$$\Rightarrow a_{\rho'}^\tau \left( \partial_\nu a_\mu^{\rho'} \right) + a_\mu^{\lambda'} a_\nu^{\sigma'} \Gamma_{\lambda\sigma}^{\rho'} = \Gamma_{\nu\mu}^\lambda a_\lambda^{\rho'} a_{\rho'}^\tau$$

$$a_\lambda^{\rho'} a_{\rho'}^\tau = \delta_\lambda^\tau$$

$$\Rightarrow \Gamma_{\nu\mu}^\lambda = a_{\rho'}^\tau a_\mu^{\lambda'} a_\nu^{\sigma'} \Gamma_{\lambda\sigma}^{\rho'} + a_{\rho'}^\tau \partial_\nu a_\mu^{\rho'}$$

$$a_{\rho'}^\tau \partial_\nu a_\mu^{\rho'} =$$

$$\frac{\partial x^\tau}{\partial x'^{\rho}} \frac{\partial^2 x'^{\rho}}{\partial x^\mu \partial x^\nu}$$

On voit qu'il existe dans le terme de droite une dérivée seconde (qui est en fait une torsion) et donc,  $\Gamma_{\mu\nu}^\lambda$  n'est pas un tenseur.

### Application au calcul vectoriel:

En coordonnées curvilignes:

1- Divergence (covariante): On a

$$D_\nu A^\mu = \partial_\nu A^\mu + \Gamma_{\lambda\nu}^\mu A^\lambda \Rightarrow$$

$$- D_\mu A^\mu = \partial_\mu A^\mu + \Gamma_{\lambda\mu}^\mu A^\lambda$$

$$\begin{aligned} \Gamma_{\lambda\mu}^\mu &= g^{\mu\nu} \Gamma_{\lambda\mu,\nu} = \frac{1}{2} g^{\mu\nu} [\partial_\lambda g_{\mu\nu} + \partial_\mu g_{\nu\lambda} - \partial_\nu g_{\mu\lambda}] \\ &= \frac{1}{2} g^{\mu\nu} \partial_\lambda g_{\mu\nu} = \frac{1}{2} G^{-1} \partial_\lambda G \\ &= \frac{1}{2} g^{-1} \partial_\lambda g \\ &= \frac{1}{2} g^{-1} dg \end{aligned}$$

donc

$$\begin{aligned} D_\mu A^\mu &= \partial_\mu A^\mu + \Gamma_{\lambda\nu}^\mu A^\lambda = \partial_\mu A^\mu + \frac{1}{2} g^{-1} \partial_\lambda g A^\lambda \\ &= \partial_\mu A^\mu + \frac{1}{2} g^{-1} \partial_\lambda g A^\lambda \\ &= \partial_\mu A^\mu + |g|^{-\frac{1}{2}} \partial_\mu |g|^{\frac{1}{2}} A^\mu \\ &= |g|^{-\frac{1}{2}} \partial_\mu \left[ |g|^{\frac{1}{2}} A^\mu \right] \end{aligned}$$

Donc on peut écrire:

$$D_\mu A^\mu = \frac{1}{\sqrt{|g|}} \partial_\mu \left[ \sqrt{|g|} A^\mu \right]$$

### Laplacien ou DAlembertien

$$\square \Phi(x) = D_\mu D^\mu \Phi(x)$$

$$\square \Phi(x) = \frac{1}{\sqrt{|g|}} \partial_\mu \left[ \sqrt{|g|} g^{\mu\nu} \partial_\nu A^\mu \right]$$

Exercice: Calculer le laplacien de  $\Phi$  en coordonnées sphérique  $(r, \theta, \varphi)$  telque

$$ds^2 = dr^2 + r^2 d\theta^2 + r^2 \sin^2 \theta d\varphi^2$$

**Rotationnel**

$$D_\mu A_\nu - D_\nu A_\mu = \partial_\mu A_\nu - \partial_\nu A_\mu$$

Démonstration:

$$\begin{aligned} D_\mu A_\nu - D_\nu A_\mu &= (\partial_\mu A_\nu - \Gamma_{\nu\mu}^\lambda A_\lambda) - (\partial_\nu A_\mu - \Gamma_{\mu\nu}^\lambda A_\lambda) \\ &= \partial_\mu A_\nu - \partial_\nu A_\mu \end{aligned}$$

Théorème de Green:

$$\iiint_V dx^3 \vec{\nabla} \cdot \vec{A}(\vec{r}) = \oiint_{\Sigma} d\vec{\Sigma} \cdot \vec{A}$$

En relativité réstreinte on écrit:

$$\int_V dx^4 \partial_\mu A^\mu = \int_\Sigma d\Sigma_\mu A^\mu$$

Et en relativité générale:

$$\begin{aligned} \int_V dx^4 \sqrt{|g|} D_\mu A^\mu &= \int_V dx^4 \sqrt{|g|} \frac{1}{\sqrt{|g|}} \partial_\mu [\sqrt{|g|} A^\mu] \\ &= \int_V dx^4 \sqrt{|g|} D_\mu A^\mu = \int_\Sigma d\Sigma_\mu \sqrt{|g|} A^\mu \end{aligned}$$

**- Principes de la Relativité Générale:**

**a) Enoncé:**

1- Toutes les lois physiques sont les mêmes dans tous les systèmes de coordonnées curvilignes (ses lois sont sous forme d'équations tensorielles)

2-En l'absence de champs de gravitations, ses lois se réduisent à celles de la relativité réstreintes.

**b) Loi d'énergie généralisé:** En relativité restreinte on a

$$\frac{dU^\mu}{ds} = 0$$

tel que on peut définir:

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu = c^2 dt^2 - d\vec{r}^2$$

donc en RR on a:

$$\frac{dU^\mu}{ds} = 0 \Leftrightarrow \frac{d\vec{U}}{ds} = 0 \Leftrightarrow_{\text{RG}} \frac{DU^\mu}{ds} = 0$$

C'est ce qu'on appelle par Loi d'inertie généralisée.

Et qu'on peut écrire aussi sous la forme suivante:

$$\frac{DU^\mu}{ds} = 0 \rightarrow dx^\nu \frac{D_\nu U^\mu}{ds} = \frac{dx^\nu}{ds} D_\nu U^\mu = U^\nu D_\nu U^\mu$$

En supposant que  $ds^2 \succ 0$  on a donc:

$$\frac{DU^\mu}{ds} = 0 \rightarrow U^\nu D_\nu U^\mu = 0$$

$$\rightarrow U^\nu \partial_\nu U^\mu + U^\nu \Gamma_{\lambda\nu}^\mu(x) U^\lambda$$

$$\Rightarrow \frac{dU^\mu}{ds} = -\Gamma_{\lambda\nu}^\mu(x) U^\lambda U^\nu$$

C'est l'équation du mouvement géodésique.

définition des géodésiques: C'est la distance minimale entre deux points dans un espace courbé en général, et qu'on peut représenter par l'expression suivante:

$$\frac{d^2 x^\mu}{ds^2} + \Gamma_{\lambda\nu}^\mu(x) \frac{dx^\lambda}{ds} \frac{dx^\nu}{ds} = 0$$

Donc on peut définir une courbe comme étant une géodésique, si le vecteur vitesse est transporté parallèlement le long de cette dernière.

### c- Limites:

Soit un champs locale où où le champs de gravitation est faible, on peut donc écrire:

$$g_{\mu\nu} = \eta_{\mu\nu} + h_{\mu\nu}$$

où

$$\eta_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & -1 \end{pmatrix}$$

On suppose que:

$$|h_{\mu\nu}| \ll 1$$

On obtient la limite newtonienne si:

$$|\partial_\lambda h_{\mu\nu}| \ll 1$$

et aussi:

$$v \ll 1$$

on a la limite non relativiste de la relativité restreinte.

Et le cas statique est obtenu par la condition suivante:

$$|\partial_0 h_{\mu\nu}| = 0$$



On a

$$\vec{\gamma} = \frac{d\vec{v}}{dt}$$

où

$$\begin{aligned} U^0 &= \frac{1}{\sqrt{1-\beta^2}} = \gamma \\ U^i &= \frac{v^i}{\sqrt{1-\beta^2}} \simeq \gamma v^i \\ ds &= \sqrt{1-\beta^2} dt = dt/\gamma \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \gamma^i &= \frac{dv^i}{dt} \simeq -\Gamma_{00}^i U^0 U^0 - 2\Gamma_{0j}^i U^0 U^j - \Gamma_{jk}^i U^j U^k \\ &\rightarrow \frac{dv^i}{dt} \simeq -\Gamma_{00}^i = -g^{ij} \frac{1}{2} [2\partial_0 g_{0j} - \partial_j g_{00}] \\ &= \frac{1}{2} \eta^{ij} \partial_j h_{00} \end{aligned}$$

qu'on peut écrire

$$\left\{ \begin{array}{l} \frac{d\vec{v}}{dt} = -\frac{1}{2} \vec{\nabla} h_{00} \\ g_{\mu\nu} = \eta_{\mu\nu} + h_{\mu\nu} \end{array} \right\}$$

On a

$$g_{00} = \eta_{00} + h_{00} = 1 + h_{00} \Rightarrow h_{00} = -1 + g_{00}$$

et de l'équation:

$\frac{d\vec{v}}{dt} = -\frac{1}{2} \vec{\nabla} h_{00}$  en remplaçant dans cette équation  $\frac{1}{2} h_{00} \rightarrow -\frac{GM}{r}$  qui est le potentiel newtonien donc on a:

$$\frac{1}{2} [g_{00} - 1] = -\frac{GM}{r} \rightarrow g_{00} = 1 - 2\frac{GM}{r}$$

Si on a un potentiel de la forme suivante:

$$g_{ij} = \delta_{ij} \left( 1 - 2\frac{GM}{r} \right)$$

Potentiel de type magnétique et qui n'exerce d'effort que sur les particules rapide.

Ordre de grandeur:

|                 |                 |
|-----------------|-----------------|
| $2\frac{GM}{R}$ | à la surface de |
| $10^{-39}$      | proton          |
| $10^{-9}$       | terre           |
| $10^{-6}$       | soleil          |
| $10^{-4}$       | naine blanche   |
| 1               | trou noir       |

#### d- Décalage vers le rouge:

Un atome sur le soleil émet un rayonnement de fréquence  $\nu_0 = \frac{1}{\tau_0}$   
on a:

$$ds^2 = g_{\mu\nu} dx^\mu dx^\nu = g_{00} dt^2 \Rightarrow \tau_0 = \sqrt{g_{00}} \tau$$

et on a

$$\begin{aligned} \nu_0 &= \frac{1}{\tau_0} = \frac{1}{\sqrt{g_{00}} \tau} = \frac{\nu}{\sqrt{g_{00}}} \\ \Rightarrow \frac{\Delta\nu}{\nu} &= \frac{\nu - \nu_0}{\nu_0} = \frac{\nu_0 \sqrt{g_{00}} - \nu_0}{\nu_0} \\ &= \sqrt{g_{00}} - 1 = 1 - 2 \frac{GM}{r} - 1 = -2 \frac{GM}{r} = 2 \cdot 10^{-6} \end{aligned}$$

#### Electrodynamique Relativiste:

Loi de force de Lorentz:

$$m \frac{DU^\mu}{ds} = q F^{\mu\nu} U_\nu$$

où  $F^{\mu\nu}$  : Tenseur champs électromagnétique et qui est antisymétrique.  
Equations de Maxwell:

$$D_\lambda F_{\mu\nu} + D_\mu F_{\nu\lambda} + D_\nu F_{\lambda\mu} = 0$$

$$D_\mu F^{\mu\nu} = J^\nu$$

Exercice: Montrer que ces équations de Maxwell covariantes s'écrivent:

$$\partial_\lambda F_{\mu\nu} + \partial_\mu F_{\nu\lambda} + \partial_\nu F_{\lambda\mu} = 0$$

pour cela on utilise

$$\Gamma_{\lambda\mu}^\rho = g^{\rho\nu} \Gamma_{\lambda\mu,\nu} = \frac{1}{2} g^{\rho\nu} [\partial_\lambda g_{\mu\nu} + \partial_\mu g_{\nu\lambda} - \partial_\nu g_{\mu\lambda}]$$

On peut montrer aussi que:

$$\partial_\nu J^\nu = 0$$

puisque:

$$\frac{1}{\sqrt{g}} \partial_\mu \partial_\nu (\sqrt{g} F^{\mu\nu}) = 0$$

telque

$$\frac{1}{\sqrt{g}} \partial_\nu (\sqrt{g} F^{\mu\nu}) = J^\nu$$

Chapitre II

### Les Equations d'Einstein

## II.1 Tenseur de Riemann:

a- Comment définir un tenseur qui permet de mesurer le vrai champ de gravitation?

- **Déviations géodésiques:** Soit  $\delta\vec{U}$  vitesse relative de deux géodésiques.

On peut mesurer l'accélération relative:  $\frac{d\delta\vec{U}}{ds}$

On a

$$\delta\vec{U} = \Delta U^\nu \vec{e}_\nu$$

$\Delta$  : différentielle covariante associée à  $\delta$ .

et donc

$$\frac{d\delta\vec{U}}{ds} = \frac{D(\Delta U^\nu) \vec{e}_\nu}{ds} = \left[ \frac{\Delta(DU^\nu)}{ds} + \frac{[D, \Delta](U^\nu)}{ds} \right] \vec{e}_\nu$$

$\frac{\Delta(DU^\nu)}{ds} = 0$  par définition du mouvement géodésique

donc on a:

$$\frac{d\delta\vec{U}}{ds} = \frac{[D, \Delta](U^\nu)}{ds} \vec{e}_\nu$$

$[D, \Delta](U^\nu) = ?$

$$\begin{aligned} [D, \Delta](U^\nu) &= [dx^\lambda D_\lambda, \delta x^\mu D_\mu] U^\nu \\ &= dx^\lambda \delta x^\mu [D_\lambda, D_\mu] U^\nu \end{aligned}$$

donc

$$\frac{d\delta\vec{U}}{ds} = \frac{dx^\lambda}{ds} \delta x^\mu [D_\lambda, D_\mu] U^\nu \vec{e}_\nu = U^\lambda \delta x^\mu [D_\lambda, D_\mu] U^\nu \vec{e}_\nu$$

On note:

$$[D_\lambda, D_\mu] U^\nu = R^\rho_{\rho\mu\lambda} U^\rho$$

$R^\nu_{\rho\mu\lambda}$ : Tenseur de Riemann.

$$- D_\mu U^\nu = \partial_\mu U^\nu + \Gamma^\nu_{\rho\mu} U^\rho$$

$$\begin{aligned} D_\lambda (D_\mu U^\nu) &= \partial_\lambda (D_\mu U^\nu) - \Gamma^\sigma_{\mu\lambda} D_\sigma U^\nu + \Gamma^\nu_{\sigma\lambda} D_\mu U^\sigma \\ &= \partial_\lambda (\partial_\mu U^\nu + \Gamma^\nu_{\rho\mu} U^\rho) - \Gamma^\sigma_{\mu\lambda} [\partial_\sigma U^\nu + \Gamma^\nu_{\rho\sigma} U^\rho] + \Gamma^\nu_{\sigma\lambda} [\partial_\mu U^\sigma + \Gamma^\sigma_{\rho\mu} U^\rho] \\ &= \partial_\lambda \partial_\mu U^\nu + (\partial_\lambda \Gamma^\nu_{\rho\mu}) U^\rho + \Gamma^\nu_{\rho\mu} \partial_\lambda U^\rho - \Gamma^\sigma_{\mu\lambda} \partial_\sigma U^\nu - \Gamma^\sigma_{\mu\lambda} \Gamma^\nu_{\rho\sigma} U^\rho + \Gamma^\nu_{\sigma\lambda} \partial_\mu U^\sigma + \Gamma^\nu_{\sigma\lambda} \Gamma^\sigma_{\rho\mu} U^\rho \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} D_\mu (D_\lambda U^\nu) &= \partial_\mu (D_\lambda U^\nu) - \Gamma^\sigma_{\lambda\mu} D_\sigma U^\nu + \Gamma^\nu_{\sigma\mu} D_\lambda U^\sigma \\ &= \end{aligned}$$

On cherche les termes symétriques en  $\mu$  et  $\nu$  on trouve le résultat final:

$$[D_\lambda, D_\mu] U^\nu = [\partial_\lambda \Gamma_{\rho\mu}^\nu - \partial_\mu \Gamma_{\rho\lambda}^\nu + \Gamma_{\sigma\lambda}^\nu \Gamma_{\rho\mu}^\sigma - \Gamma_{\sigma\mu}^\nu \Gamma_{\rho\lambda}^\sigma]$$

Donc on peut écrire:

$$[D_\lambda, D_\mu] U^\nu = R_{\rho\mu\lambda}^\nu U^\rho$$

et

$$R_{\rho\mu\lambda}^\nu = [\partial_\lambda \Gamma_{\rho\mu}^\nu - \partial_\mu \Gamma_{\rho\lambda}^\nu + \Gamma_{\sigma\lambda}^\nu \Gamma_{\rho\mu}^\sigma - \Gamma_{\sigma\mu}^\nu \Gamma_{\rho\lambda}^\sigma]$$

**b- Propriétés Algébriques:**

- 1-  $R_{\rho\mu\lambda}^\nu = -R_{\rho\lambda\mu}^\nu$
- 2-  $R_{\rho\nu\lambda}^\mu + R_{\nu\lambda\rho}^\mu + R_{\lambda\rho\nu}^\mu = 0$  (qu'on peut démontrer en exercice)
- 3-  $R_{\mu\nu\rho\lambda} = -R_{\nu\mu\rho\lambda}$  tel que  $R_{\sigma\rho\mu\lambda} = g_{\nu\sigma} R_{\rho\mu\lambda}^\nu$
- 4-  $R_{\mu\nu\rho\lambda} = R_{\rho\lambda\mu\nu}$

De ces 4 propriétés il reste  $\frac{n^2(n^2-1)}{12} \rightarrow \frac{16(16-1)}{12} = 20$

**Tenseur Ricci:**

$$R_{\mu\nu} = R_{\mu\nu\lambda}^\lambda = g^{\lambda\rho} R_{\rho\mu\nu\lambda}$$

C'est un tenseur symétrique

$$\begin{aligned} R_{\nu\mu} &= g^{\lambda\rho} R_{\rho\nu\mu\lambda} \\ &= \frac{g^{\lambda\rho}}{4} R_{\mu\lambda\rho\nu} \\ &= \frac{-g^{\lambda\rho}}{1} R_{\mu\lambda\nu\rho} \\ &= g^{\lambda\rho} R_{\lambda\mu\nu\rho} = R_{\mu\nu\rho}^\rho = R_{\mu\nu} \end{aligned}$$

qui donne  $\frac{n(n+1)}{2}$  composantes  $\rightarrow$  10 dans le cas de  $n = 4$

- On a

$R_{\mu\nu} = R_{\mu\nu\lambda}^\lambda$  tenseur de Ricci

$R = R^\mu_\mu$  invariant de courbure  $R^\mu_\mu = Tr R_{\mu\nu}$

**c- Propriétés différentielles:**

**Identités de Bianchi:**

$$D_\mu R_{\sigma\nu\lambda}^\rho + D_\nu R_{\sigma\lambda\mu}^\rho + D_\lambda R_{\sigma\nu\mu}^\rho = 0$$

**Démonstration:**

$$\begin{aligned} 1- [D_\lambda, D_\mu] U_\sigma &= [D_\lambda, D_\mu] g_{\sigma\nu} U^\nu \\ &= g_{\sigma\nu} [D_\lambda, D_\mu] U^\nu = g_{\sigma\nu} R_{\rho\mu\lambda}^\nu U^\rho \\ &= R_{\sigma\rho\mu\lambda} U^\rho \\ &= -R_{\rho\sigma\mu\lambda} U^\rho = -R_{\sigma\mu\lambda}^\rho U_\rho \end{aligned}$$

$$[D_\lambda, D_\mu] U_\sigma = -R_{\sigma\mu\lambda}^\rho U_\rho$$

$$\begin{aligned}
&\Rightarrow [D_\lambda, D_\mu](A_\rho B^\sigma) = R_{\mu\lambda\tau}^\sigma A_\rho B^\tau - R_{\rho\mu\lambda}^\tau A_\tau B^\sigma \\
&\rightarrow [D_\lambda, D_\nu](D_\mu U^\sigma) = -R_{\mu\nu\lambda}^\sigma D_\sigma U^\rho + R_{\sigma\nu\lambda}^\rho D_\mu U^\sigma \\
&2- D_\mu([D_\lambda, D_\nu]U^\rho) = D_\mu(R_{\sigma\nu\lambda}^\rho U^\sigma) \\
&\quad\quad\quad = (D_\mu R_{\sigma\nu\lambda}^\rho)U^\sigma + R_{\sigma\nu\lambda}^\rho D_\mu U^\sigma
\end{aligned}$$

en fin on obtient:

$$\begin{aligned}
&[D_\mu, [D_\lambda, D_\nu]]U^\rho = D_\mu R_{\sigma\nu\lambda}^\rho U^\sigma + R_{\mu\nu\lambda}^\sigma D_\sigma U^\rho \\
&+ [D_\lambda, [D_\nu, D_\mu]]U^\rho = D_\lambda R_{\sigma\mu\nu}^\rho U^\sigma + R_{\lambda\mu\nu}^\sigma D_\sigma U^\rho \\
&+ [D_\nu, [D_\mu, D_\lambda]]U^\rho = D_\nu R_{\sigma\lambda\mu}^\rho U^\sigma + R_{\nu\lambda\mu}^\sigma D_\sigma U^\rho
\end{aligned}$$

$$0 = [\text{Bianchi}] + (\quad = 0) D_\sigma U^\rho \quad \swarrow \text{propriété 2}$$

Et apres avoir obtenu l'identité de Bianchi, et en contractant les paires d'indices:

$$\begin{aligned}
&(\sigma, \nu) \text{ et } (\rho, \lambda) : \text{ en premier sur } (\rho, \lambda) \\
&D_\mu R_{\sigma\nu} - D_\nu R_{\sigma\mu} - D^\lambda R_{\sigma\lambda\mu\nu} = 0 \\
&\text{et pour } (\sigma, \nu) \\
&D_\mu R - D_\nu R^\nu_\mu - D_\lambda R^\lambda_\mu = 0
\end{aligned}$$

$$D_\nu \left( R^\nu_\mu - \frac{1}{2} R \delta^\nu_\mu \right) = 0$$

C'est l'identité de Bianchi contractée.

Soit

$$\left. \begin{aligned} S_{\mu\nu} &= \left( R_{\mu\nu} - \frac{1}{2} R g_{\mu\nu} \right) \\ D_\nu S^\nu_\mu &= 0 \end{aligned} \right\} \quad S_{\mu\nu} : \text{ Tenseur d'Einstein}$$

**Les Equations d'Einstein:**

**a) Les  quations: Le Tenseur d'Impulsion Energie:**

Pour généraliser le champs gravitationel de Newton

$$\vec{F} = -\frac{GMm}{r^2} \frac{\vec{r}}{r}$$

On généralise par rapport à l'électromagnétisme où

$$\vec{F} = \frac{k_0 Qq}{r^2} \frac{\vec{r}}{r}$$

En RG on a:

$$F^\mu = m \frac{dU^\mu}{ds} = -m \Gamma^\mu_{\lambda\nu} U^\lambda U^\nu$$

En EM on a:

$$m \frac{dU^\mu}{ds} = q F^{\mu\nu} U_\nu$$

$\Rightarrow \partial_\mu F^{\mu\nu} = \rho U^\nu = J^\nu \rightarrow$  Ce qui  xprime l'existence d'une source et  $\rho$  est la densité de charge.

En RG on pose:

$$T_{\mu\nu} = \mu U_\mu U_\nu$$

$\mu$  : Densité de masse.

Donc on doit définir une source pour la gravitation

| EM                                      | Gravitation                                      |
|---|--|
| $q$                                     | $P^\mu$  |
| $J^\nu = \rho U^\nu$                    | $T^{\mu\nu} = P^\mu U^\nu = \mu U^\mu U^\nu$     |
| $D_\mu J^\mu = 0$                       |  |
| $Q = \int J^\mu \sqrt{ g } d\Sigma_\mu$ | $P^\mu = \int T^{\mu\nu} \sqrt{ g } d\Sigma_\nu$ |
| $= \int_{t=0} \rho U^0 \sqrt{ g } d^3x$ | $= \int \mu U^\mu U^\nu \sqrt{ g } d\Sigma_\nu$  |

Donc on peut écrire:

$$P^\mu = \int_{t=cte} \mu(\vec{r}) U^\mu U^0 \sqrt{|g|} d^3x$$

Et donc l'équation de continuité s'écrit:

$$D_\nu T^{\mu\nu} = 0 (\Leftrightarrow \text{conservation de } P^\mu).$$

Dans le cas d'une distribution continue de la matière et sans pression

$$T^{\mu\nu} = \mu(x) U^\mu U^\nu$$

Dans ce cas  $T^{\mu\nu}$  est un tenseur symétrique, et toutes ces propriétés sont celles d'un fluide parfait.

Exemple: Cas d'un fluide parfait avec pression  $T^{\mu\nu} = (\mu + p) U^\mu U^\nu - p g^{\mu\nu}$

Cas non relativiste:

$$U^i = 0, U^0 = 1 \rightarrow \left\{ \begin{array}{l} T^{00} = \mu + p - p = \mu \\ T^{0i} = T^{i0} = 0 \\ T^{ij} = p \delta^{ij} \end{array} \right. \quad \text{puisque } -p g^{ij} = +p \delta^{ij} \quad \left. \vphantom{\begin{array}{l} T^{00} \\ T^{0i} \\ T^{ij} \end{array}} \right\}$$

$T^{ij}$  : Tenseur des tensions

- On peut avoir aussi la cosmologie relativiste où on considère [l'univers  $\equiv$  fluide parfait de galaxies]

**b- Les équations:**

Newton:

$$\Delta U(\vec{r}) = 4\pi G \mu(\vec{r}); \quad U : \text{potentiel de gravitation}$$

$$\mu(\vec{r}) = M \delta(\vec{r})$$

$$\Rightarrow U(\vec{r}) = -\frac{GM}{r}$$

Donc on peut écrire:

Einstein

$$S_{\mu\nu} = \kappa T_{\mu\nu}; \quad U = \frac{1}{2}(g_{00} - 1)$$

$S_{\mu\nu}$  : Tenseur symétrique qui s'exprime linéairement en fonction des dérivées 2<sup>nd</sup> des  $g_{\mu\nu}$

il vérifie:  $D_\nu S^{\mu\nu} = 0$  + limites newtonienne

$$S_{\mu\nu} = a R_{\mu\nu} + b R g_{\mu\nu} + c g_{\mu\nu}$$

et de la condition de continuité:

$$\Rightarrow S_{\mu\nu} = \left[ R_{\mu\nu} - \frac{1}{2} R g_{\mu\nu} + \lambda g_{\mu\nu} \right]$$

donc l'équation 1<sup>ère</sup> d'Einstein est:

$$R_{\mu\nu} - \frac{1}{2}Rg_{\mu\nu} + \lambda g_{\mu\nu} = \kappa T_{\mu\nu} \quad (1)$$

On a à  $n = 1$   $R_{\nu\rho\sigma}^\mu = 0 \Rightarrow R_{\mu\nu} = 0$   
à  $n = 2$   $R_{\nu\rho\sigma}^\mu = 0$  mais  $R_{\mu\nu} = \frac{1}{2}Rg_{\mu\nu}$

**c- Limites Newtoniennes:**

On suppose que  $g_{\mu\nu} = \eta_{\mu\nu} + h_{\mu\nu}$

où  $|h_{\mu\nu}| \ll 1$  et  $\beta \ll 1$  c'est la cas des petites vitesses, avec le cas d'un champs gravitationnel stationnaire:  $\partial_0 g_{\mu\nu} = 0$

-  $T_{\mu\nu} = \mu U^\mu U^\nu$  qui est le cas d'un fluide parfait sans pression.

Dans la limite NR on a:

$$T_{00} = \mu; T_{0i} = 0; T_{ij} = 0$$

$$Tr(1) \Leftrightarrow R - \frac{n}{2}R + n\lambda = \kappa T$$

$$\left(1 + \frac{n}{2}\right)R = \kappa T - n\lambda$$

pour  $n = 4$

$$-R = \kappa T - 4\lambda$$

et en remplaçant  $R$  par son expression dans(1) :

$$R_{\mu\nu} + \frac{1}{2}(\kappa T - 4\lambda)g_{\mu\nu} + \lambda g_{\mu\nu} = \kappa T_{\mu\nu}$$

$$\Rightarrow R_{\mu\nu} = \kappa \left( T_{\mu\nu} - \frac{1}{2}Tg_{\mu\nu} \right) + \lambda g_{\mu\nu}$$

On a:

$$R_{\rho\mu\lambda}^\nu = [\partial_\lambda \Gamma_{\rho\mu}^\nu - \partial_\mu \Gamma_{\rho\lambda}^\nu + \Gamma_{\sigma\lambda}^\nu \Gamma_{\rho\mu}^\sigma - \Gamma_{\sigma\mu}^\nu \Gamma_{\rho\lambda}^\sigma]$$

$$R_{\mu\nu} = R_{\mu\nu\lambda}^\lambda$$

$$R_{\mu\nu\lambda}^\lambda = [\partial_\lambda \Gamma_{\mu\nu}^\lambda - \partial_\nu \Gamma_{\mu\lambda}^\lambda + \Gamma_{\sigma\lambda}^\lambda \Gamma_{\mu\nu}^\sigma - \Gamma_{\sigma\nu}^\lambda \Gamma_{\mu\lambda}^\sigma]$$

$$R_{\mu\nu} = [\partial_\lambda \Gamma_{\mu\nu}^\lambda - \partial_\nu \Gamma_{\mu\lambda}^\lambda + \Gamma_{\mu\nu}^\rho \Gamma_{\rho\lambda}^\lambda - \Gamma_{\mu\lambda}^\rho \Gamma_{\rho\nu}^\lambda]$$

$$\Rightarrow R_{00} = \left[ \partial_i \Gamma_{00}^i + \Gamma_{00}^\rho \Gamma_{\rho\lambda}^\lambda - \Gamma_{0\lambda}^\rho \Gamma_{0\rho}^\lambda \right]_{\substack{\infty \\ \partial h}} \underset{\text{champs faible}}{\simeq} \partial_i \Gamma_{00}^i$$

Et on a:

$$\begin{aligned}
\Gamma_{00}^i &= \frac{1}{2}g^{i\lambda} \left[ \underset{=0}{2\partial_0 g_{0\lambda}} - \underset{\lambda \neq 0}{\partial_\lambda g_{00}} \right] \\
&= -\frac{1}{2}g^{ij}\partial_j g_{00} \\
&= \frac{1}{2}\delta^{ij}\partial_j g_{00}
\end{aligned}$$

Et

$$\delta^{ij}\partial_i\partial_j g_{00} = \Delta g_{00}$$

$$\begin{aligned}
R_{0i} &= R_{i0} = \partial_j \Gamma_{i0}^j = \frac{1}{2}\partial_j \left[ g^{j\lambda} \left( \partial_i g_{0\lambda} + \underset{=0}{\partial_0 g_{i\lambda}} - \partial_\lambda g_{0i} \right) \right] \\
&\simeq -\frac{1}{2}\delta^{jk}\partial_j (\partial_i g_{0k} - \partial_k g_{0i}) = \frac{1}{2}\partial_j \underset{\leftarrow \text{rot d'un terme grmagnetique}}{(\partial_i g_{0j} - \partial_j g_{0i})}
\end{aligned}$$

et en fin

$$\begin{aligned}
R_{ij} &= \partial_k \Gamma_{ij}^k - \partial_j \Gamma_{i0}^0 - \partial_j \Gamma_{ik}^k \\
&\simeq \frac{1}{2} \{ -\partial_j \partial_i g_{00} + \partial_i \partial_j g_{kk} + \Delta g_{ij} - \partial_i \partial_k g_{jk} - \partial_j \partial_k g_{ik} \}
\end{aligned}$$

Donc on a obtenu les équations:

$$\begin{aligned}
\frac{1}{2}\Delta g_{00} &= \kappa \left( \mu - \frac{1}{2}\mu \right) + \lambda \\
\Rightarrow \Delta g_{00} &= \kappa\mu + \lambda
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
T &= g^{\mu\nu}T_{\mu\nu} = \mu \\
U &= \frac{1}{2}(g_{00} - 1)
\end{aligned}$$

$$\Delta U = \frac{\kappa}{2}\mu + \lambda = 4\pi G\mu$$

$$\begin{aligned}
g_{00} &= 1 + 2U \\
\text{Constante d'Einstein}
\end{aligned}$$

$$\kappa = 8\pi Gc^3$$

$$\lambda = 0.$$