

## Robertson-Walker (ה-רָבּוֹרְסִון וַולְקֶר) - גָּאֵלָה גָּאֵלָה

כטביה גאומטרית - בדיקות דינמיות סימטריות, גודל היקום.

יכלון.

Robertson-Walker (ה-רָבּוֹרְסִון וַולְקֶר) - גָּאֵלָה גָּאֵלָה

$$\begin{aligned} ds^2 &= (c dt)^2 - dl^2 = \\ &= (c dt)^2 - a^2(t) \left[ \frac{dr^2}{1-Kr^2} + r^2 d\Omega^2 \right] \end{aligned}$$

ה-רָבּוֹרְסִון וַולְקֶר מושג כטביה גאומטרית סימטרית ב- $\theta$  ו- $\phi$ .  
ה-רָבּוֹרְסִון וַולְקֶר מושג כטביה גאומטרית סימטרית ב- $\theta$  ו- $\phi$ .

$$dl^2 = a^2 (\sin^2 \theta d\varphi^2 + d\theta^2)$$

$$\begin{aligned} r = \sin \theta \rightarrow dr = \cos \theta d\theta \rightarrow (dr)^2 &= \cos^2 \theta (d\theta)^2 \\ &= (1-r^2)(d\theta)^2 \end{aligned}$$

$$dl^2 = a^2 \left( \frac{dr^2}{1-r^2} + r^2 d\varphi^2 \right)$$

כטביה גאומטרית סימטרית ב- $\theta$  ו- $\phi$ .

$$(dl)^2 = a^2 (dx^2 + \sin^2 x d\Omega^2) = a^2 \left( \frac{dr^2}{1-r^2} + r^2 d\Omega^2 \right)$$

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

$$\begin{aligned} K &= +1 & \text{מישר} \\ K &= 0 & \text{סיבוב} \\ K &= -1 & \text{היפרбол} \end{aligned}$$

( $a$  ה-רָבּוֹרְסִון וַולְקֶר)  $+1, 0, -1$  - גָּאֵלָה גָּאֵלָה  $K$



$K=1$   $K=0$   $K=-1$

synchronous gauge

$$ds^2 = (c dt)^2 - dr^2$$

לעתות מוקד ג'ונק

$dt dt$  מינימום זמן, נסמן כזמן הנסיעה, נסמן

- פ' מינימום זמן נסמן  $ds$  מינימום המרחק

co-moving

משהו שמיין גודלה של המרחק

$$ds^2 = a(\tau)^2 \left[ (c d\tau)^2 - \frac{dr^2}{(1-Kr^2)} + r^2 d\Omega^2 \right]$$

משהו שמיין  $ds^2$  כזאת מתקיים,  $\tau$  (conformal time) ו-  $a(\tau)$  (conformal factor) הם קבועים

ולפ' נסמן  $\tau$  (conformal time) ו-  $a(\tau)$  (conformal factor) הם קבועים

$T^3$  "היכן מטר"

: היכן מטר

משהו שמיין  $\tau$  (conformal time) ו-  $a(\tau)$  (conformal factor) הם קבועים

$r=r_0$   $\rightarrow$   $\tau=t_0$   $r=0$   $\rightarrow$   $\tau=t_0$  (זמן ברגע  $t_0$ )  $\rightarrow$   $r=r_0$   $\rightarrow$   $\tau=t_0$

$$d_{pr} = \int_0^r \frac{a dr'}{(1-Kr'^2)^{1/2}} = a f(r)$$

הרכך נסמן  $d_{pr}$  (proper distance)

$$f(r) = \begin{cases} \sin^{-1}(r) & K=+1 \\ r & K=0 \\ \sinh^{-1}(r) & K=-1 \end{cases}$$

$$d_{pr}(t=t_0) = a_0 f(r) = \frac{a_0}{a} d_{pr}(t)$$

:  $f(r) t=t_0 \rightarrow \infty$ ,  $a_0$  יatk

: t of given like co-moving distance

$\rightarrow \text{time}$

$$d_c = d_{pr}(t=t_0) = a_0 f(r)$$

given at time  $t_0$  co-moving - per unit of time  
from  $f(r) \rightarrow r$

: proper proper distance -

$$\sigma_r = \frac{d(d_{pr})}{dt} = \dot{a} f(r) = \frac{\dot{a}}{a} d_{pr}$$

$$\boxed{H = \frac{\dot{a}}{a}} \quad \text{Hubble law has this form}$$

. (means it's proportional to the time) from right to left

? Redshift -> law

$t_0$  measured real time in the observer's coordinate system  
observed

$$z = \frac{\lambda_o - \lambda_e}{\lambda_e}$$

: if  $ds^2 = 0$  : of null geodesic for all

$$\int_{t_e}^{t_0} \frac{cdt}{a} = \int_0^r \frac{dr}{(1-kr^2)^{1/2}} = f(r)$$

$t_e \rightarrow t_e + \delta t_e \rightarrow t_0 \rightarrow t_0 + \delta t_0$   $\rightarrow \delta t \rightarrow$  time difference between light  
from  $f(r)$  the co-moving in coordinate time

$$\int_{t_0}^{t_e} \frac{cdt}{a} = f(r) = \int_{t_0 + \delta t_0}^{t_e + \delta t_e} \frac{cdt}{a}$$

$$\frac{c}{a_0} \delta t_0 = \frac{c}{a} \delta t_e$$

: for

$$\delta t_0 = 1/\lambda_0 \quad ; \quad \delta t_e = 1/\lambda_e$$

Pfik

$$\frac{\lambda_0}{\lambda_0} = \frac{\lambda_0}{\sigma}$$

$$\int_{t_0}^t \lambda^{\alpha(t)} dt \rightarrow \text{rate}$$

$$\boxed{1+z = \frac{\lambda_0}{\lambda_e} = \frac{\alpha_0}{\alpha}}$$

Pfik

### the deceleration parameter

(slope)  $\rightarrow$  the rate of growth when "is pos" alt)  $\rightarrow$  falls over time, this leads (RW) to the current expansion equation of the universe. (the mass of the universe  $\propto t^{3(1-\alpha)}$ )  $\rightarrow$  the rate of change of  $a(t)$  is  $a'(t)$

$$a(t) = a_0 \left[ 1 + H_0(t-t_0) - \frac{1}{2} q_0 H_0^2 (t-t_0)^2 + O(t-t_0)^3 \right]$$

$$q_0 = -\frac{\ddot{a}(t_0) a(t_0)}{\dot{a}(t_0)^2}$$

deceleration

decel.

deceleration parameter  $\rightarrow$  ksp  $q_0$ 

$$1-z = \frac{\alpha_0}{\alpha} = \frac{1}{1+\alpha \delta t + \beta \delta t^2} = 1 - \alpha \delta t + \alpha^2 (\delta t)^2 - \beta (\delta t)^2 + O(\delta t)^3$$

$\alpha = H_0, \beta = -\frac{1}{2} q_0 H_0^2, \delta t = t - t_0$

$$1-z = 1 - H_0(t-t_0) + \left( 1 + \frac{q_0}{2} \right) H_0^2 (t-t_0)^2$$

$$\delta t = z/b$$

$$\int \delta t$$

$$z = b \delta t + c (\delta t)^2$$

$$\int \delta t = z/b + \epsilon \quad \rightarrow \text{approx}$$

$$z = \frac{z}{b} \cdot b + \epsilon b + c \left( \frac{z^2}{b^2} + \frac{2z\epsilon z}{b} + \epsilon^2 \right)$$

$$\int \delta t = z/b + \epsilon \quad \rightarrow \text{approx}$$

$$(t_0, t) = \frac{1}{H_0} \left( z - \left( 1 + \frac{q_0}{2} \right) z^2 + O(z^3) \right)$$

Pfik

$$\int_t^{t_0} \frac{c dt}{a} = \int_0^r \frac{dr}{(1 - Kr^2)^{1/3}} = \begin{cases} \sin^{-1}(r) & K=1 \\ r & K=0 \\ \sinh^{-1}(r) & K=-1 \end{cases}$$

$$\frac{c}{a_0} \int_t^{t_0} \left[ 1 + H_0(t_0-t) + \left(1 + \frac{q_0}{2}\right) H_0^2 (t_0-t)^2 + \dots \right] dt = r + O(r^3)$$

$$r = \frac{c}{a_0} \left[ (t_0-t) + \frac{1}{2} H_0 (t_0-t)^2 + \dots \right]$$

when  $t = t_0$   $r = a_0$   $\Rightarrow$   $t_0 = t_0 + \frac{a_0}{H_0}$

$$r = \frac{c}{a_0 H_0} \left[ z - \frac{1}{2} (1+q_0) z^2 + O(z^3) \right]$$

Redshift  $\rightarrow$  proper distance  $\rightarrow$  luminosity distance

Luminosity distance : Luminosity distance : Luminosity

$$d_L = \left( \frac{L}{4\pi F} \right)^{1/2}$$

$$d_L = a_0^2 \frac{r}{a}$$

$$F = \frac{L}{4\pi a_0^2 r^2} \cdot \left( \frac{a}{a_0} \right)^2$$

$$a_0^2 r^2 \text{ distance to source} \quad \left( \frac{a}{a_0} \right)^2 \text{ luminosity}$$

$$d_L = \frac{c}{H_0} \left[ z + \frac{1}{2} (1+q_0) z^2 + O(z^3) \right]$$

- 6 -

### Angular diameter distance:

$D_{pr}$

proper diameter

By side e,  $D_{pr} \propto r$

$$D_{pr} = ar \propto \Delta\theta$$

$$d_A = \frac{D_{pr}}{\Delta\theta} = ar = \frac{1}{H_0} \left( z - \frac{1}{2} (3 + q_0) z^2 \right)$$



Other distances: parallel distance:  $d_p = a_0 \frac{r}{(1 - Kr^2)^{1/2}}$

proper motion distance:  $d_M = a_0 r$