

Robertson-Walker (ה-רָבּוֹרְסִון וַולְקֶר) - מודל גאומטריה -

כטבון גאומטריה - בדיקות דינמיות סימetry, בזורה, גיאומטריה קירובית.

1. כטבון.

Robertson-Walker (ה-רָבּוֹרְסִון וַולְקֶר) - מודל גאומטריה מישורי.

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

ריבוע המרחק בין נקודות במרחב תקופתי מישורי מוגדר על ידי a^2 [] ->
או a מוגדרת כפונקציית הזמן t (תאילור) - מושג ה- a כפונקציית הזמן t .

בנוסף, מושג ה- r כפונקציית הזמן t ביחס ל- θ , φ ו- ψ .
בנוסף, מושג ה- $d\Omega^2$ כפונקציית הזמן t ביחס ל- θ , φ ו- ψ .

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

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

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

הצגה גרפית של מושג $d\Omega^2$ ב- θ ו- φ :

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

$$d\Omega^2 = \sin^2 \theta d\varphi^2$$

- $K = +1$ - נרחב כדור
- $K = 0$ - נרחב נרחב
- $K = -1$ - נרחב נרחב

(a ה- θ ו- φ) $+1, 0, -1$ - נרחב נרחב K



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

synchronous gauge

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

לעתות מוקד ג'ונק

$dt dt$ אורך זמן, וקטור כ-הזמן (הזמן), נסמן כ-זמן

- פ' מינימום שטח ds מינימום גודל השטח

co-moving

משתנה τ של ריבוע ה- ds^2 מינימום

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

משתנה ds^2 כ-זמן נסמן כ-
conformal time τ (טמפלט) τ
conformal factor כ-POSITION

טמפלט נסמן כ-זמן נסמן כ-
טמפלט נסמן כ-זמן נסמן כ-
טמפלט נסמן כ-זמן נסמן כ-

τ^3 "טמפלט"

טמפלט

טמפלט τ τ proper distance \rightarrow
 $r=r$ \rightarrow $r=0$ \rightarrow r \rightarrow t

טמפלט נסמן כ-טמפלט

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

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

טמפלט

$$d_{pr}(t=t_0) = a_0 f(r) = \frac{a_0}{a} d_{pr}(t) : f(r) t=t_0 \rightarrow r_0, a_0 \text{ טמפלט}$$

: t of given like co-moving distance

מילוי פונקציית

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

מי given ערך זמן אובייקט co-moving - בזע רצף גודל
DISTANCE $\rightarrow r$

: Proper proper distance \rightarrow

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

$$\boxed{H = \frac{\dot{a}}{a}} \quad \text{velocity (Hubble) law has to be}$$

. (distance r to object with like shift) \rightarrow shift law

? Redshift \rightarrow law

t_0 הינו הזמן real t נסמן כזמן צפוי מ-
observed

הזמן real הוא זמן אפקט של המרחב

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

:מי ds^2=0 : as null geodesic \rightarrow null

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

$t_e \rightarrow t_e + \delta t_e \rightarrow t_0 \rightarrow t_0 + \delta t_0$ \rightarrow time interval between shifts
shift law $f(r)$ co-moving as expected rule

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

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

:מי

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

Pfik

$$\frac{\lambda_0}{\alpha_0} = \frac{\lambda_e}{\alpha}$$

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

$$\int_{t_0}^t \lambda \alpha' dt \rightarrow \lambda \alpha$$

Pfik

the deceleration parameter

(slope) \rightarrow when the project moves "to the left" \rightarrow falls away from us, this is called (RW expansion) \rightarrow the final velocity is zero. (the reason is the expansion of $a(t)$)

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

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

deceleration

Pfik

deceleration parameter \rightarrow ksp q_0

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

\uparrow

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

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

$$\delta t = z/b$$

$$\int \delta t$$

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

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

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

$$\int \delta t = z/b + \epsilon \quad \rightarrow \quad \epsilon = -c z^2/b^3$$

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

Pfik

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

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

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

when $t = t_0$ $r = c t_0$ \Rightarrow $r = c t_0$

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

Redshift \rightarrow proper distance \rightarrow luminosity distance

Redshift \rightarrow proper distance \rightarrow luminosity distance

Luminosity distance: Luminosity

distance from source to observer when source has given luminosity

Luminosity

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

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

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

$$a_0^2 r^2 \text{ distance to source}$$

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

- 6 -

Angular diameter distance:

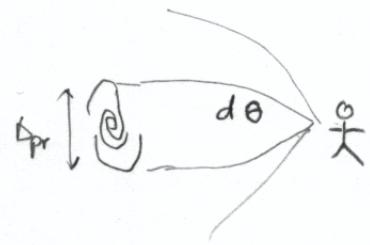
D_{pr}

proper diameter

By side e, $d_{pr} \propto$

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

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



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

proper motion distance: $d_M = a_0 r$