

〔重力による赤方偏移と青方偏移〕

(1) 状況設定 ※ 空間座標に対して静止状態での座標時間間隔 Δt は、固有時間間隔 $\Delta\tau = \sqrt{|g_{00}|} \Delta t$ に対応。

$$\begin{aligned} \text{点光源 A} & \begin{cases} (\text{A 1}) & \text{与えられた計量の空間座標に対して静止している。点光源の動径座標を } r_A \text{ とする。} \\ (\text{A 2}) & \text{動径方向の観測者に向けて、振動数 } f_A, \text{ 波長 } \lambda_A = \frac{c}{f_A} \text{ の電磁波を送り続ける。} \\ (\text{A 3}) & \text{座標時刻 } t_A \text{ と } t_A + \Delta t_A \text{ にそれぞれ、(A 2) の電磁波に } \delta \text{ 関数的な瞬時信号を乗せる。} \\ (\text{A 4}) & \text{座標時間間隔 } \Delta t_A \text{ に対応する固有時間間隔 } \Delta\tau_A \text{ の間に (A 2) の電磁波は } N \text{ 回振動する。} \end{cases} \\ \text{観測者 B} & \begin{cases} (\text{B 1}) & \text{与えられた計量の空間座標に対して静止している。観測者の動径座標を } r_B \text{ とする。} \\ (\text{B 2}) & \text{点光源から振動数 } f_B, \text{ 波長 } \lambda_B = \frac{c}{f_B} \text{ の電磁波を受信し続ける。} \\ (\text{B 3}) & \text{座標時刻 } t_B \text{ と } t_B + \Delta t_B \text{ にそれぞれ、点光源からの } \delta \text{ 関数的な瞬時信号 (A 3) を受信する。} \\ (\text{B 4}) & \text{座標時間間隔 } \Delta t_B \text{ に対応する固有時間間隔 } \Delta\tau_B \text{ の間に (B 2) の電磁波は } N \text{ 回振動する。} \end{cases} \end{aligned}$$

※ 基本仮説：光線近似（幾何光学近似）のもとで、電磁波は $ds^2 = 0$ (ヌル) に沿って伝わるものとする。

$$\text{※ 赤方偏移: } 1+z \equiv \frac{\lambda_B}{\lambda_A} = \frac{f_A}{f_B} > 0 \rightarrow \begin{cases} -1 < z < 0 & \text{青方偏移 } (\lambda_A > \lambda_B \longleftrightarrow f_A < f_B) \\ 0 < z < \infty & \text{赤方偏移 } (\lambda_A < \lambda_B \longleftrightarrow f_A > f_B) \end{cases}$$

(2) シュバルツシルト (Schwarzschild) 計量 ※ $r_g = \frac{2GM}{c^2}$ は重力半径 (シュバルツシルト半径)

$$\text{※ } ds^2 = -\left(1 - \frac{r_g}{r}\right) c^2 dt^2 + \left(1 - \frac{r_g}{r}\right)^{-1} dr^2 + r^2 (d\theta^2 + \sin^2 \theta d\phi^2) : r_g < r < \infty \text{ とする。}$$

$$(ds^2)_{d\theta=d\phi=0} = -\left(1 - \frac{r_g}{r}\right) c^2 dt^2 + \left(1 - \frac{r_g}{r}\right)^{-1} dr^2 = 0 : (\text{A 2}) \text{ 動径方向の光線軌道}$$

↓ $dt > 0$ (未来向き)

$$dt = c^{-1} \left(1 - \frac{r_g}{r}\right)^{-1} |dr| = \varepsilon c^{-1} \left(1 - \frac{r_g}{r}\right)^{-1} dr \quad \text{※ } \varepsilon = \begin{cases} +1 & : \text{外向き } (r_A < r_B \longleftrightarrow dr > 0) \\ -1 & : \text{内向き } (r_A > r_B \longleftrightarrow dr < 0) \end{cases}$$

※ 上の式を $\frac{dt}{dr} = \varepsilon c^{-1} \left(1 - \frac{r_g}{r}\right)^{-1}$ と書くとき、右辺は t を陽に含まないなので、次の式が成り立つ。

$$\int_{r_A}^{r_B} \varepsilon c^{-1} \left(1 - \frac{r_g}{r}\right)^{-1} dr = \int_{r_A}^{r_B} \frac{dt}{dr} dr = \int_{r=r_A}^{r=r_B} dt \rightarrow \int_{t_A}^{t_B} dt = \int_{t_A+\Delta t_A}^{t_B+\Delta t_B} dt \quad \therefore \Delta t_A = \Delta t_B$$

$$\begin{cases} (\text{A 4}) \text{ より, } \Delta\tau_A = \sqrt{1 - \frac{r_g}{r_A}} \Delta t_A = \frac{N}{f_A} \\ (\text{B 4}) \text{ より, } \Delta\tau_B = \sqrt{1 - \frac{r_g}{r_B}} \Delta t_B = \frac{N}{f_B} \end{cases} \therefore 1+z = \frac{f_A}{f_B} = \sqrt{\frac{1 - \frac{r_g}{r_B}}{1 - \frac{r_g}{r_A}}} \quad \text{※ } \begin{cases} r_g < r_A < r_B \rightarrow \text{赤方偏移} \\ r_g < r_B < r_A \rightarrow \text{青方偏移} \end{cases}$$

(3) ロバートソン・ウォーカー (Robertson・Walker) 計量 ※ 一様等方空間 (宇宙) モデル

$$\text{※ } ds^2 = -c^2 dt^2 + a(t)^2 \left\{ \frac{dr^2}{1 - Kr^2} + r^2 (d\theta^2 + \sin^2 \theta d\phi^2) \right\} : a(t) > 0 \text{ はスケール因子, } K \text{ は曲率定数。}$$

$$(ds^2)_{d\theta=d\phi=0} = -c^2 dt^2 + a(t)^2 \frac{dr^2}{1 - Kr^2} = 0 : (\text{A 2}) \text{ 動径方向の光線軌道}$$

↓ $dt > 0$ (未来向き)

$$\frac{dt}{a(t)} = \frac{c^{-1}|dr|}{\sqrt{1 - Kr^2}} = \frac{\varepsilon c^{-1} dr}{\sqrt{1 - Kr^2}} \quad \text{※ } \varepsilon = \begin{cases} +1 & : \text{外向き } (r_A < r_B \longleftrightarrow dr > 0) \\ -1 & : \text{内向き } (r_A > r_B \longleftrightarrow dr < 0) \end{cases}$$

※ $\Delta t_A \ll t_A$ かつ $\Delta t_B \ll t_B$ のとき、(2) の場合と同様の考察により、以下のように $\frac{\Delta t_A}{a(t_A)} = \frac{\Delta t_B}{a(t_B)}$ が得られる。

$$\int_{t_A}^{t_B} \frac{dt}{a(t)} = \int_{t_A+\Delta t_A}^{t_B+\Delta t_B} \frac{dt}{a(t)} \rightarrow \int_{t_A}^{t_A+\Delta t_A} \frac{dt}{a(t)} = \int_{t_B}^{t_B+\Delta t_B} \frac{dt}{a(t)} : \int_{t_i}^{t_i+\Delta t_i} \frac{dt}{a(t)} \approx \int_{t_i}^{t_i+\Delta t_i} \frac{dt}{a(t_i)} = \frac{\Delta t_i}{a(t_i)} \quad (i = A, B)$$

$$\begin{cases} (\text{A 4}) \text{ より, } \Delta\tau_A = \Delta t_A = \frac{N}{f_A} \\ (\text{B 4}) \text{ より, } \Delta\tau_B = \Delta t_B = \frac{N}{f_B} \end{cases} \therefore 1+z = \frac{f_A}{f_B} = \frac{a(t_B)}{a(t_A)} \quad \text{※ } \begin{cases} 0 < a(t_A) < a(t_B) \rightarrow \text{赤方偏移} \\ 0 < a(t_B) < a(t_A) \rightarrow \text{青方偏移} \end{cases}$$