

Plano hiperbólico como superficie inmersa en $\mathbb{R}^{1,2}$

En el espacio de Minkowski 3D la métrica es $\eta_{\mu\nu} = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & +1 & 0 \\ 0 & 0 & +1 \end{pmatrix}$
en coordenadas "cartesianas" $X^\mu = (T, X, Y)$

La norma de vectores está dada por

$$\|\bar{x}\|^2 = \eta_{\mu\nu} X^\mu X^\nu = -T^2 + X^2 + Y^2 \quad (1)$$

Hiperbólicas en $\mathbb{R}^{1,2}$: $\|\bar{x}\|^2 = \pm \ell^2$ define hiperbólicas

► Plano hiperbólico:

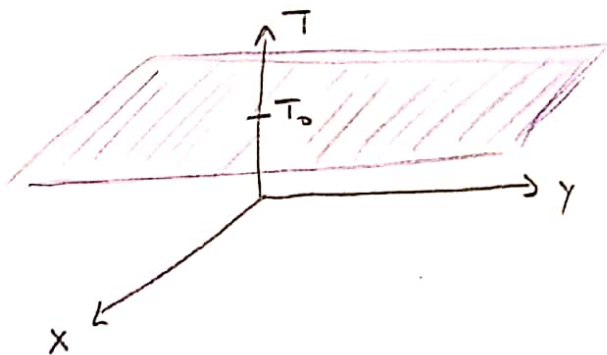
Como sugiere su nombre, el plano hiperbólico es una superficie **espacial**, es decir, es una superficie **euclídea** (la métrica "natural" es la métrica inducida y es definida positiva).

Cómo obtenemos una superficie espacial en $\mathbb{R}^{1,3}$?

Un caso sencillo (g no corresponde al plano hiperbólico) es tomar una superficie a tiempo constante $T = T_0 = \text{const}$ ($T_0 > 0$)

La función g define dicha superficie es

$$f(\bar{x}) = T - T_0 = 0$$



Es fácil ver g los vectores tangentes a dicha superficie son ∂_x y ∂_y en coords cartesianas del espacio ambiente (Minkowski).

Tmb es fácil ver g el vector normal es ∂_T

$$g(\partial_T, \partial_x) = \eta(\partial_T, \partial_x) = \eta(\partial_T, \partial_y) = 0$$

Tmb es fácil ver q' la norma de los vectores tangentes es positiva, mientras q' la norma del vector normal es negativa:

$$\eta(\partial_x, \partial_x) = \eta(\partial_y, \partial_y) = 1, \quad \eta(\partial_T, \partial_T) = -1$$

Esto nos brinda un ejemplo trivial de la clasificación de hipersuperficies en espacios lorentzianos según la norma de su vector (o 1-forma) normal (ver Apéndice D del Carroll).

Volviendo al plano hiperbólico, este está definido por el hiperboloidde

$$\|\bar{x}\|^2 = -T^2 + X^2 + Y^2 = -l^2 \quad (2)$$

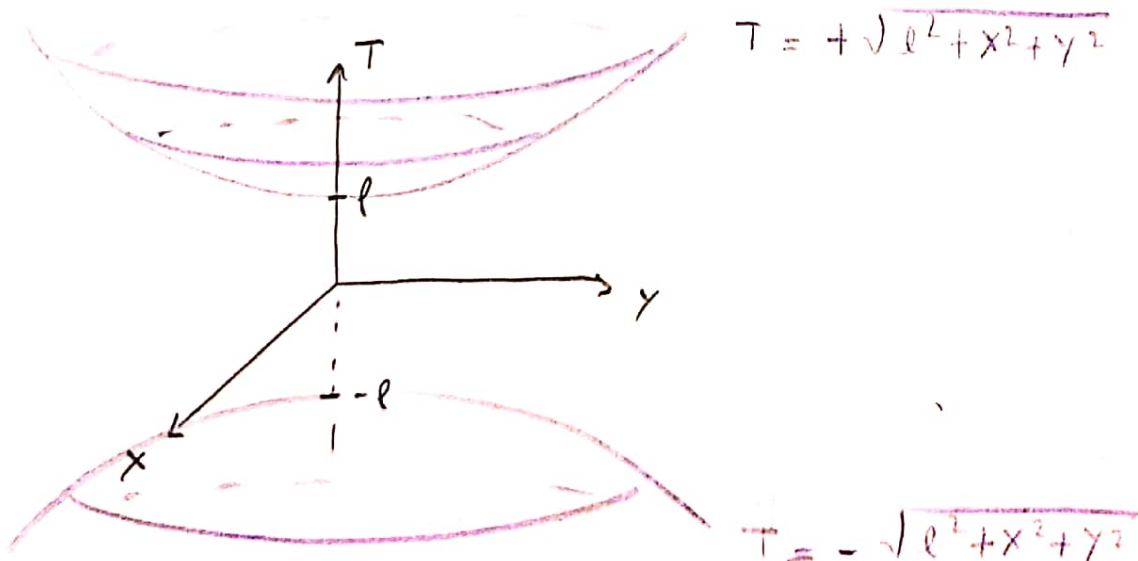
notemos q' (2) es equivalente a

$$T^2 = l^2 + X^2 + Y^2 > 0 \quad \forall \{X, Y\} \quad (3)$$

esto nos da dos superficies

$$T = \pm \sqrt{l^2 + X^2 + Y^2} \quad (4)$$

Entonces (4) define un hiperboloidde de dos hojas



Si nos quedamos con el hiperboloide de arriba ($T > 0$)

(2)

una parametrización g' sobre toda la superficie es (fijamos $l=1$)

$$\begin{cases} T(\rho, \varphi) = \operatorname{ch} \rho \\ X(\rho, \varphi) = \operatorname{sh} \rho \cos \varphi \\ Y(\rho, \varphi) = \operatorname{sh} \rho \sin \varphi \end{cases} \quad \begin{array}{l} \text{con } \rho \in [0, \infty), \varphi \in [0, 2\pi) \\ \text{cubrimos toda la superficie} \end{array} \quad (5)$$

Para ver cual es la métrica inducida en el plano hiperbólico simplemente evaluamos el intervalo 3D con la parametrización (5) (Problema 4b Guía 2)

$$ds_{\mathbb{H}^2}^2 = ds_{\mathbb{R}^{1,3}}^2 \Big|_{\text{parametrización}} = d\rho^2 + \operatorname{sh}^2 \rho d\varphi^2 \quad (6)$$

$$\Rightarrow g'_{ij} = \begin{pmatrix} 1 & \\ & \operatorname{sh}^2 \rho \end{pmatrix} \quad \text{es una métrica euclídea}$$

En el Problema 1a de la Primer Entrega calculamos los vectores tangentes y la 1-forma normal

$$\frac{d}{d\rho} = \operatorname{sh} \rho \partial_T + \operatorname{ch} \rho \cos \varphi \partial_X + \operatorname{ch} \rho \sin \varphi \partial_Y$$

$$\frac{d}{d\varphi} = -\operatorname{sh} \rho \sin \varphi \partial_X + \operatorname{sh} \rho \cos \varphi \partial_Y$$

$$\checkmark \tilde{n} = \frac{1}{2} \partial_\rho f \tilde{d}x^\mu = -T \tilde{d}T + X \tilde{d}X + Y \tilde{d}Y \quad (7)$$

Es fácil ver g'

$$\|d/d\rho\|^2 = \eta(d/d\rho, d/d\rho) = 1, \quad \|d/d\varphi\|^2 = \eta(d/d\varphi, d/d\varphi) = \operatorname{sh}^2 \rho > 0$$

es decir, los vectores tangentes son tipo espacio.

Por otro lado,

$$\|\tilde{n}\|^2 = \eta^{-1}(\tilde{n}, \tilde{n}) = -T^2 + X^2 + Y^2 = -1$$

es decir, la 1-forma normal es tipo tiempo.

Entonces \mathbb{H}^2 es una superficie tipo espacio.

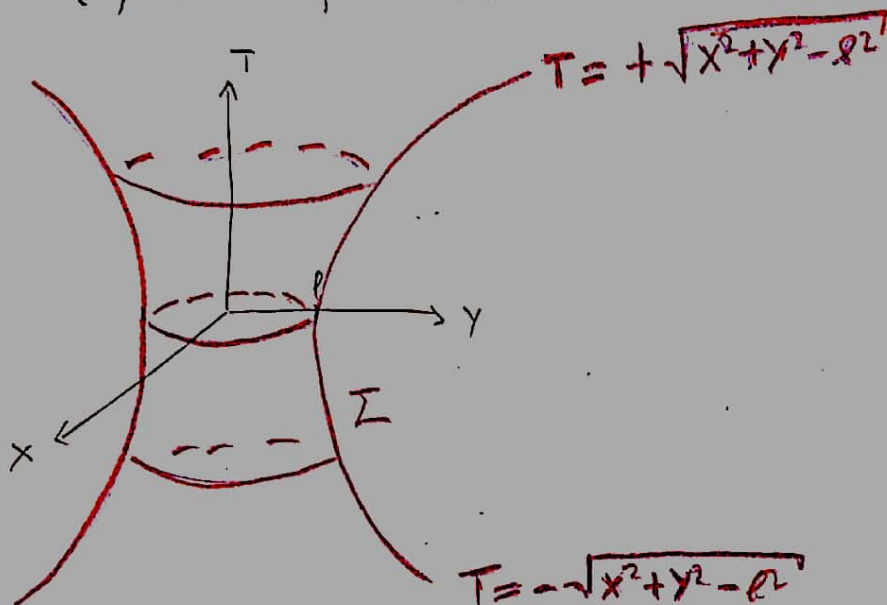
► Qué pasa si consideramos el otro hiperboloide?

$$\|\bar{x}\|^2 = -T^2 + x^2 + y^2 = \rho^2 \quad (8)$$

esto equivale a

$$T^2 = x^2 + y^2 - \rho^2 \geq 0 \quad \text{si} \quad x^2 + y^2 \geq \rho^2$$

(8) es un hiperboloide de 1 sola hoja



Podemos parametrizar (8) con (fijamos $\rho = 1$)

$$\begin{cases} T(\tau, \varphi) = \text{sh } \tau \\ X(\tau, \varphi) = \text{ch } \tau \cos \varphi \\ Y(\tau, \varphi) = \text{ch } \tau \sin \varphi \end{cases} \quad (9)$$

con $\tau \in [0, \infty)$, $\varphi \in [0, 2\pi)$
 cubrimos la parte de arriba
 y con $\tau \in (-\infty, 0]$, $\varphi \in [0, 2\pi)$

En este caso la métrica inducida es

$$ds^2_{\Sigma} = -d\tau^2 + \text{ch}^2 \tau d\varphi^2 \quad (10)$$

Esta métrica bidimensional es lorentziana!

Los vectores tangentes a Σ son

$$\frac{d}{d\tau} = \text{ch } \tau \partial_T + \text{sh } \tau \cos \varphi \partial_x + \text{sh } \tau \sin \varphi \partial_y$$

$$\frac{d}{d\varphi} = -\text{ch } \tau \sin \varphi \partial_x + \text{ch } \tau \cos \varphi \partial_y$$

(11)

Y la 1-forma normal es

$$\tilde{\alpha} = \frac{1}{2} \partial_{\mu} f \tilde{d}x^{\mu} = -T \tilde{d}\tau + x \tilde{d}X + Y \tilde{d}Y \quad (12)$$

Podemos comprobar q'

$$\|d/d\tau\|^2 = -1 \quad \text{y} \quad \|d/d\varphi\|^2 = \text{ch}^2 \tau > 0$$

es decir, un vector tangente es tipo tiempo y otro vector tangente es tipo espacio.

Por otro lado, la norma de la 1-forma normal es

$$\|\tilde{\alpha}\|^2 = -T^2 + X^2 + Y^2 = +1$$

es decir, es tipo espacio.

Entonces Σ es una superficie tipo tiempo.

• Comentario de Yapa 1

Se pueden ver las parametrizaciones (5) y (9) como mapas entre variedades

$$\triangleright P/H^2 \quad \Phi: H^2 \rightarrow \mathbb{R}^{1,2}$$

$$\Phi(p, \varphi) = (\text{ch } p, \text{sh } p \cos \varphi, \text{sh } p \sin \varphi) \quad (13)$$

$$\triangleright P/I \quad \underline{\Phi}: I \rightarrow \mathbb{R}^{1,2}$$

$$\underline{\Phi}(\tau, \varphi) = (\text{sh } \tau, \text{ch } \tau \cos \varphi, \text{ch } \tau \sin \varphi) \quad (14)$$

Entonces, utilizando la "tecnología" de pullbacks

(ver apunte de Facundo Clase 9)

se puede ver a las métricas inducidas (6) y (10)

como los pullbacks de $\mathbb{R}^{1,3}$ bajo los mapas (13) y (14)

respectivamente

$$g' = \Phi^* \eta \quad (15)$$

• Comentario de Yapa 2: Spoiler

Dentro de poco vamos a ver el tensor de Riemann, el tensor de Ricci y el escalar de Ricci. Estos tensores caracterizan la curvatura de una variedad dotada de una métrica.

El escalar de Ricci del plano hiperbólico es

$$R(\mathbb{H}^2) = -2$$

El escalar de Ricci de la esfera es

$$R(\mathbb{S}^2) = +2$$

La métrica de \mathbb{I} pertenece a la versión bidimensional de una familia de métricas llamadas FRLW

$$ds_{\text{FRLW 2D}}^2 = -d\tau^2 + a^2(\tau) dx^2$$

cuyo escalar de Ricci (en 2D) es

$$R(\text{FRLW 2D}) = \frac{2}{a(\tau)} \frac{d^2 a(\tau)}{d\tau^2} = 2$$

Obs: Nota que g' , \mathbb{S}^2 y \mathbb{I} son globalmente distintos, \mathbb{S}^2 es compacto mientras g' y \mathbb{I} no lo es.