

# Introducción a las geometrías Riemanniana y Lorentziana

Miguel Angel Javaloyes (Universidad de Murcia)

Parcialmente financiado por los proyectos MTM2009-10418 de MICINN/FEDER y 04540/GERM/06 de la Fundación Séneca, España

XVIII Congreso Colombiano de Matemáticas  
Bucaramanga, 11 al 15 de Julio 2011



# Objetivos del cursillo

- Introducción a la teoría de variedades, fibrado tangente y cálculo tensorial

# Objetivos del cursillo

- Introducción a la teoría de variedades, fibrado tangente y cálculo tensorial

## Geometría Riemanniana

# Objetivos del cursillo

- Introducción a la teoría de variedades, fibrado tangente y cálculo tensorial

## Geometría Riemanniana

- Noción de variedad Riemanniana, conexión de Levi-Civita y geodésicas

# Objetivos del cursillo

- Introducción a la teoría de variedades, fibrado tangente y cálculo tensorial

## Geometría Riemanniana

- Noción de variedad Riemanniana, conexión de Levi-Civita y geodésicas
- Distancia Riemanniana, propiedades minimizantes de las geodésicas y el Teorema de Hopf-Rinow

# Objetivos del cursillo

- Introducción a la teoría de variedades, fibrado tangente y cálculo tensorial

## Geometría Riemanniana

- Noción de variedad Riemanniana, conexión de Levi-Civita y geodésicas
- Distancia Riemanniana, propiedades minimizantes de las geodésicas y el Teorema de Hopf-Rinow
- Tensor de curvatura Riemanniana, tensor curvatura de Ricci y curvatura seccional. Teoremas de Hadamard, Myers y Synge.

# Objetivos del cursillo

- Introducción a la teoría de variedades, fibrado tangente y cálculo tensorial

## Geometría Riemanniana

- Noción de variedad Riemanniana, conexión de Levi-Civita y geodésicas
- Distancia Riemanniana, propiedades minimizantes de las geodésicas y el Teorema de Hopf-Rinow
- Tensor de curvatura Riemanniana, tensor curvatura de Ricci y curvatura seccional. Teoremas de Hadamard, Myers y Synge.

## Geometría Lorentziana

# Objetivos del cursillo

- Introducción a la teoría de variedades, fibrado tangente y cálculo tensorial

## Geometría Riemanniana

- Noción de variedad Riemanniana, conexión de Levi-Civita y geodésicas
- Distancia Riemanniana, propiedades minimizantes de las geodésicas y el Teorema de Hopf-Rinow
- Tensor de curvatura Riemanniana, tensor curvatura de Ricci y curvatura seccional. Teoremas de Hadamard, Myers y Synge.

## Geometría Lorentziana

- Rudimentos de espacios vectoriales lorentzianos

# Objetivos del cursillo

- Introducción a la teoría de variedades, fibrado tangente y cálculo tensorial

## Geometría Riemanniana

- Noción de variedad Riemanniana, conexión de Levi-Civita y geodésicas
- Distancia Riemanniana, propiedades minimizantes de las geodésicas y el Teorema de Hopf-Rinow
- Tensor de curvatura Riemanniana, tensor curvatura de Ricci y curvatura seccional. Teoremas de Hadamard, Myers y Synge.

## Geometría Lorentziana

- Rudimentos de espacios vectoriales lorentzianos
- Nociones de causalidad

# Objetivos del cursillo

- Introducción a la teoría de variedades, fibrado tangente y cálculo tensorial

## Geometría Riemanniana

- Noción de variedad Riemanniana, conexión de Levi-Civita y geodésicas
- Distancia Riemanniana, propiedades minimizantes de las geodésicas y el Teorema de Hopf-Rinow
- Tensor de curvatura Riemanniana, tensor curvatura de Ricci y curvatura seccional. Teoremas de Hadamard, Myers y Synge.

## Geometría Lorentziana

- Rudimentos de espacios vectoriales lorentzianos
- Nociones de causalidad
- El teorema de la singularidad de Hawking

# Hendrik Lorentz y Albert Einstein

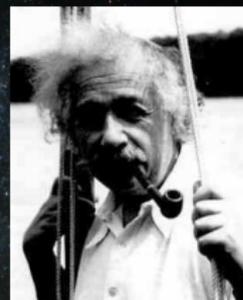


**Hendrik Lorentz**  
(1853-1928)

# Hendrik Lorentz y Albert Einstein



**Hendrik Lorentz**  
(1853-1928)



**Albert Einstein**  
(1879-1955)

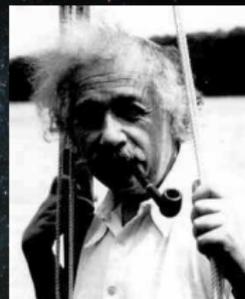
# Hendrik Lorentz y Albert Einstein



**Hendrik Lorentz**  
(1853-1928)



**Hermann Minkowski**  
(1864-1909)



**Albert Einstein**  
(1879-1955)

# Hendrik Lorentz y Albert Einstein



**Hendrik Lorentz**  
(1853-1928)



**Hermann Minkowski**  
(1864-1909)



**Albert Einstein**  
(1879-1955)



# Omnipresencia de las ecuaciones de Einstein - Salar de Uyuni (Bolivia)



## Definición

Sea  $b : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  una forma bilineal simétrica. Entonces  $b$  es

- *definida positiva* si  $b(v, v) > 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,

## Definición

Sea  $b : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  una forma bilineal simétrica. Entonces  $b$  es

- *definida positiva* si  $b(v, v) > 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,
- *semi-definida positiva* si  $b(v, v) \geq 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,

## Definición

Sea  $b : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  una forma bilineal simétrica. Entonces  $b$  es

- *definida positiva* si  $b(v, v) > 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,
- *semi-definida positiva* si  $b(v, v) \geq 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,
- *indefinida* si no es ni semi-definida positiva ni semi-definida negativa,

## Definición

Sea  $b : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  una forma bilineal simétrica. Entonces  $b$  es

- *definida positiva* si  $b(v, v) > 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,
- *semi-definida positiva* si  $b(v, v) \geq 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,
- *indefinida* si no es ni semi-definida positiva ni semi-definida negativa,
- *no degenerada* si la condición  $b(v, w) = 0 \forall w \in V$  implica que  $v = 0$ .

## Definición

Sea  $b : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  una forma bilineal simétrica. Entonces  $b$  es

- *definida positiva* si  $b(v, v) > 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,
- *semi-definida positiva* si  $b(v, v) \geq 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,
- *indefinida* si no es ni semi-definida positiva ni semi-definida negativa,
- *no degenerada* si la condición  $b(v, w) = 0 \forall w \in V$  implica que  $v = 0$ . En caso contrario, es *degenerada*,

## Definición

Sea  $b : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  una forma bilineal simétrica. Entonces  $b$  es

- *definida positiva* si  $b(v, v) > 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,
- *semi-definida positiva* si  $b(v, v) \geq 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,
- *indefinida* si no es ni semi-definida positiva ni semi-definida negativa,
- *no degenerada* si la condición  $b(v, w) = 0 \forall w \in V$  implica que  $v = 0$ . En caso contrario, es *degenerada*, y  $N = \{v \in V : b(v, w) = 0, \forall w \in V\}$  es el *radical* de  $b$ .

## Definición

Sea  $b : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  una forma bilineal simétrica. Entonces  $b$  es

- *definida positiva* si  $b(v, v) > 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,
- *semi-definida positiva* si  $b(v, v) \geq 0 \forall v \in V \setminus \{0\}$ ,
- *indefinida* si no es ni semi-definida positiva ni semi-definida negativa,
- *no degenerada* si la condición  $b(v, w) = 0 \forall w \in V$  implica que  $v = 0$ . En caso contrario, es *degenerada*, y  $N = \{v \in V : b(v, w) = 0, \forall w \in V\}$  es el *radical* de  $b$ .

Además, dados  $v \in V$ ,  $q_b(v) = b(v, v)$ , decimos que  $v$  es

- *temporal* si  $q_b(v) < 0$ ,
- *luminoso* si  $q_b(v) = 0$  y  $v \neq 0$ ,
- *espacial* si  $q_b(v) > 0$ ,
- *causal* si  $v$  es temporal o luminoso.

# Productos escalares: propiedades básicas

## Definición

Un *producto escalar*  $g$  en  $V$  es una forma bil. sim. **no degenerada**.

- Dados  $v, w \in V$ , entonces  $v \perp w$  ( $v$  y  $w$  son *ortogonales*) si  $g(v, w) = 0$ .

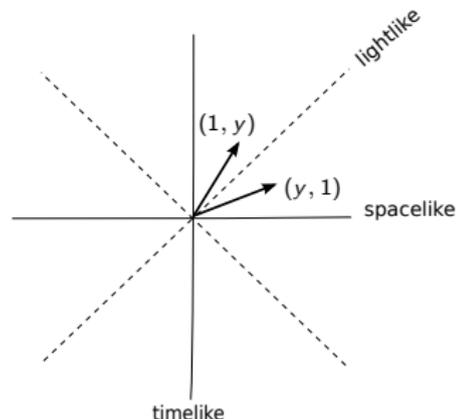


Figura: Dos vectores ortogonales en  $\mathbb{R}^2$  con  $g((x, t), (x', t)) = xx' - tt'$





# Productos escalares: propiedades básicas

## Definición

Un *producto escalar*  $g$  en  $V$  es una forma bil. sim. *no degenerada*.

- Dados  $v, w \in V$ , entonces  $v \perp w$  ( $v$  y  $w$  son *ortogonales*) si  $g(v, w) = 0$ .
- $A, B \subseteq V$ ,  $A$  es *ortogonal* a  $B$ ,  $A \perp B$ , si  $v \perp w \forall v \in A$  y  $\forall w \in B$ .
- $A^\perp = \{w \in V : g(v, w) = 0, \forall v \in A\}$ .
- una *base*  $e_1, e_2, \dots, e_n$  de  $V$  se dice *ortonormal* si
$$|e_i| = \sqrt{|g(e_i, e_i)|} = 1,$$
$$g(e_i, e_j) = 0, i, j = 1, \dots, n.$$

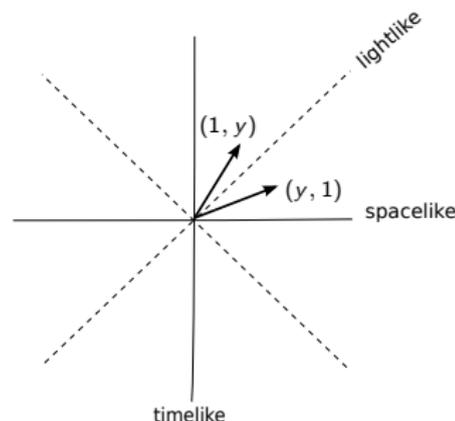


Figura: Dos vectores ortogonales en  $\mathbb{R}^2$  con  $g((x, t), (x', t)) = xx' - tt'$

# Productos escalares: propiedades básicas

## Lema

*El número  $\nu$  de vectores temporales en una base ort.  $B$  de  $(V, g)$  no depende de la base, sino solo de  $(V, g)$ . A  $\nu$  se le llama el índice de  $(V, g)$ .*

# Productos escalares: propiedades básicas

## Lema

El número  $\nu$  de vectores temporales en una base ort.  $B$  de  $(V, g)$  **no** depende de la **base**, sino solo de  $(V, g)$ . A  $\nu$  se le llama el **índice** de  $(V, g)$ .

## Demostración.

- Sean  $\overbrace{e_1, e_2, \dots, e_{n-\mu}}^{\text{espaciales}}, \overbrace{e_{n-\mu+1}, \dots, e_n}^{\text{temporales}}$  y  $\overbrace{e'_1, e'_2, \dots, e'_{n-\mu'}}^{\text{espaciales}}, \overbrace{e'_{n-\mu'+1}, \dots, e'_n}^{\text{temporales}}$  dos bases ortonormales (ordenadas).

# Productos escalares: propiedades básicas

## Lema

El número  $\nu$  de vectores temporales en una base ort.  $B$  de  $(V, g)$  **no** depende de la **base**, sino solo de  $(V, g)$ . A  $\nu$  se le llama el **índice** de  $(V, g)$ .

## Demostración.

- Sean  $\overbrace{e_1, e_2, \dots, e_{n-\mu}}^{\text{espaciales}}, \overbrace{e_{n-\mu+1}, \dots, e_n}^{\text{temporales}}$  y  $\underbrace{e'_1, e'_2, \dots, e'_{n-\mu'}}_{\text{espaciales}}, \underbrace{e'_{n-\mu'+1}, \dots, e'_n}_{\text{temporales}}$  dos bases ortonormales (ordenadas).
- Si  $\mu < \mu'$ ,  $U = \langle e_1, \dots, e_{n-\mu} \rangle_{\mathbb{R}} \cap \langle e'_{n-\mu'+1}, \dots, e'_n \rangle_{\mathbb{R}} \neq \{0\}$  por una cuestión de dimensiones

# Productos escalares: propiedades básicas

## Lema

El número  $\nu$  de vectores temporales en una base ort.  $B$  de  $(V, g)$  **no** depende de la **base**, sino solo de  $(V, g)$ . A  $\nu$  se le llama el **índice** de  $(V, g)$ .

## Demostración.

- Sean  $\overbrace{e_1, e_2, \dots, e_{n-\mu}}^{\text{espaciales}}, \overbrace{e_{n-\mu+1}, \dots, e_n}^{\text{temporales}}$  y  $\underbrace{e'_1, e'_2, \dots, e'_{n-\mu'}}_{\text{espaciales}}, \underbrace{e'_{n-\mu'+1}, \dots, e'_n}_{\text{temporales}}$  dos bases ortonormales (ordenadas).
- Si  $\mu < \mu'$ ,  $U = \langle e_1, \dots, e_{n-\mu} \rangle_{\mathbb{R}} \cap \langle e'_{n-\mu'+1}, \dots, e'_n \rangle_{\mathbb{R}} \neq \{0\}$  por una cuestión de dimensiones
- Contradicción!! si  $u \in U$ ,  $g(u, u) < 0$  y  $g(u, u) > 0$ .



# Productos escalares: propiedades básicas

## Definición

Un subespacio vectorial  $W < V$  se dice *no degenerado* en  $(V, g)$  si  $W \cap W^\perp = \{0\}$  (o, equiv., si  $g_W = g|_{W \times W}$  es no degenerado).

# Productos escalares: propiedades básicas

## Definición

Un subespacio vectorial  $W < V$  se dice *no degenerado* en  $(V, g)$  si  $W \cap W^\perp = \{0\}$  (o, equiv., si  $g_W = g|_{W \times W}$  es no degenerado).

## Proposición

Si  $W < V$ , entonces

- (I)  $\dim W + \dim W^\perp = \dim V$ ,
- (II)  $(W^\perp)^\perp = W$ ,
- (III)  $V = W + W^\perp \Leftrightarrow W$  es no degenerado ( $\Leftrightarrow W^\perp$  es no deg.).

# Productos escalares: propiedades básicas

## Definición

Un subespacio vectorial  $W < V$  se dice *no degenerado* en  $(V, g)$  si  $W \cap W^\perp = \{0\}$  (o, equiv., si  $g_W = g|_{W \times W}$  es no degenerado).

## Proposición

Si  $W < V$ , entonces

- (I)  $\dim W + \dim W^\perp = \dim V$ ,
- (II)  $(W^\perp)^\perp = W$ ,
- (III)  $V = W + W^\perp \Leftrightarrow W$  es no degenerado ( $\Leftrightarrow W^\perp$  es no deg.).

## Demostración.

(i) Sea  $e_1, \dots, e_n$  una base de  $V$  tal que  $e_1, \dots, e_\rho$  es una base de  $W$ . Si  $v = \sum_{i=1}^n a^i e_i$ , entonces

$$v \in W^\perp \Leftrightarrow g(v, e_i) = 0 \quad \forall i = 1, \dots, \rho$$

$$\Leftrightarrow \sum_{j=1}^n g_{ij} a^j = 0 \quad \forall i = 1, \dots, \rho, \text{ donde } g_{ij} = g(e_i, e_j).$$



# Productos escalares: propiedades básicas

## Teorema

$(V, g)$  *admite una base ortonormal.*

# Productos escalares: propiedades básicas

## Teorema

$(V, g)$  *admite una base ortonormal.*

## Demostración.

- Aplicaremos inducción,  $n = 1$  es trivial.

## Teorema

$(V, g)$  *admite una base ortonormal.*

## Demostración.

- Aplicaremos inducción,  $n = 1$  es trivial.
- Supongamos que es verdad para  $k < n$ . Elige  $u$ , tal que  $g(u, u) \neq 0$ . Apliquemos inducción a  $\langle u \rangle_{\mathbb{R}}^{\perp}$  para obtener una base ort.  $e_1, \dots, e_{n-1}$ .

# Productos escalares: propiedades básicas

## Teorema

$(V, g)$  *admite una base ortonormal.*

## Demostración.

- Aplicaremos inducción,  $n = 1$  es trivial.
- Supongamos que es verdad para  $k < n$ . Elige  $u$ , tal que  $g(u, u) \neq 0$ . Apliquemos inducción a  $\langle u \rangle_{\mathbb{R}}^{\perp}$  para obtener una base ort.  $e_1, \dots, e_{n-1}$ .

- Entonces

$$e_1, \dots, e_{n-1}, \frac{u}{|u|}$$

es la base ortonormal.



## Definición

Un producto escalar  $g$  es

- *Euclideo* si  $\nu = 0$ ,
- *Lorentziano* si  $\nu = 1$  y  $n \geq 2$ .

Es *indefinido* si lo es como forma bilineal simétrica.

## Definición

Un producto escalar  $g$  es

- *Euclideo* si  $\nu = 0$ ,
- *Lorentziano* si  $\nu = 1$  y  $n \geq 2$ .

Es *indefinido* si lo es como forma bilineal simétrica.

## Ejemplo

En  $\mathbb{R}^n$  definimos el producto escalar usual de índice  $\nu$ ,  $\langle \cdot, \cdot \rangle_\nu$ , como

$$\langle (a^1, \dots, a^n), (b^1, \dots, b^n) \rangle_\nu = \sum_{i=1}^{n-\nu} a^i b^i - \sum_{i=n-\nu+1}^n a^i b^i.$$

# El origen del índice 1

- En el espacio (Newtoniano) 3-dimensional, la distancia no depende del sistema de referencia inercial

$$\begin{aligned} & \sqrt{(x_1 - x_0)^2 + (y_1 - y_0)^2 + (z_1 - z_0)^2} \\ &= \sqrt{(x'_1 - x'_0)^2 + (y'_1 - y'_0)^2 + (z'_1 - z'_0)^2} \end{aligned}$$

es un **invariante** (suponemos que  $t = t'$ ).



# El origen del índice 1

- En el espacio (Newtoniano) 3-dimensional, la distancia no depende del sistema de referencia inercial

$$\begin{aligned} & \sqrt{(x_1 - x_0)^2 + (y_1 - y_0)^2 + (z_1 - z_0)^2} \\ &= \sqrt{(x'_1 - x'_0)^2 + (y'_1 - y'_0)^2 + (z'_1 - z'_0)^2} \end{aligned}$$

es un **invariante** (suponemos que  $t = t'$ ).

- En el espacio-tiempo relativista, la distancia **ya no es** invariante sino que lo es la cantidad

$$(x_1 - x_0)^2 + (y_1 - y_0)^2 + (z_1 - z_0)^2 - c(t_1 - t_0)^2.$$



# El origen del índice 1

- En el espacio (Newtoniano) 3-dimensional, la distancia no depende del sistema de referencia inercial

$$\begin{aligned} & \sqrt{(x_1 - x_0)^2 + (y_1 - y_0)^2 + (z_1 - z_0)^2} \\ &= \sqrt{(x'_1 - x'_0)^2 + (y'_1 - y'_0)^2 + (z'_1 - z'_0)^2} \end{aligned}$$

es un **invariante** (suponemos que  $t = t'$ ).

- En el espacio-tiempo relativista, la distancia **ya no es** invariante sino que lo es la cantidad

$$(x_1 - x_0)^2 + (y_1 - y_0)^2 + (z_1 - z_0)^2 - c(t_1 - t_0)^2.$$

- Esto nos lleva a considerar métricas no definidas positivas de índice 1



## Proposición

*El subconjunto de vectores temporales (resp., causales; luminosos si  $n > 2$ ) tiene **dos partes conexas**.*

*A cada una de estas partes se le llama **cono temporal**, (resp. cono causal; cono luminoso).*

# Espacios vectoriales lorentzianos: conos temporales

## Proposición

El subconjunto de vectores temporales (resp., causales; luminosos si  $n > 2$ ) tiene **dos partes conexas**.

A cada una de estas partes se le llama **cono temporal**, (resp. cono causal; cono luminoso).

## Demostración.

Sea  $e_1, \dots, e_n$  una base ortonormal de  $V$ , y  $v \in V$  tal que  $v = \sum_{i=1}^n a^i e_i$ . Obviamente,

$$v \text{ es luminoso} \Leftrightarrow \begin{cases} |a^n| = \sqrt{(a^1)^2 + \dots + (a^{n-1})^2} \\ a^n \neq 0 \end{cases}$$

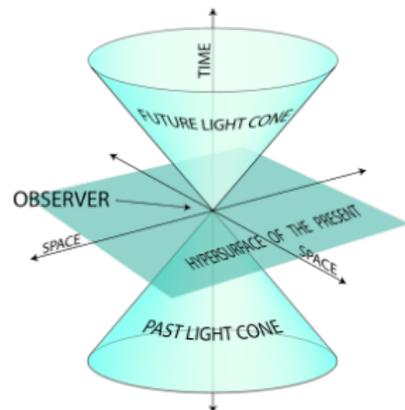
$$v \text{ es temporal} \Leftrightarrow |a^n| > \sqrt{(a^1)^2 + \dots + (a^{n-1})^2},$$

$$v \text{ es causal} \Leftrightarrow \begin{cases} |a^n| \geq \sqrt{(a^1)^2 + \dots + (a^{n-1})^2} \\ a^n \neq 0 \end{cases}$$

# Espacios vectoriales lorentzianos: conos temporales

## Definición

Una *orientación temporal* es una elección de uno de los dos conos temporales. Al cono elegido se le llama *futuro*, y al otro, *pasado*.



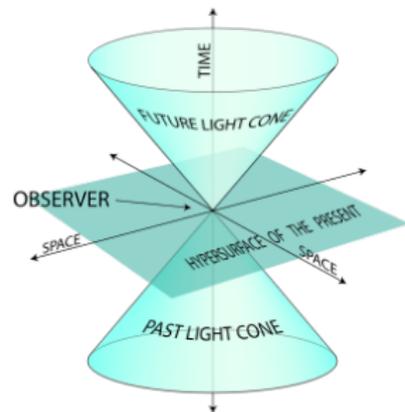
# Espacios vectoriales lorentzianos: conos temporales

## Definición

Una *orientación temporal* es una elección de uno de los dos conos temporales. Al cono elegido se le llama *futuro*, y al otro, *pasado*.

## Proposición

*Dos vectores temporales  $v$  y  $w$  pertenecen al mismo cono temporal si y solo si  $g(v, w) < 0$ .*



# Espacios vectoriales lorentzianos: conos temporales

## Definición

Una *orientación temporal* es una elección de uno de los dos conos temporales. Al cono elegido se le llama *futuro*, y al otro, *pasado*.

## Proposición

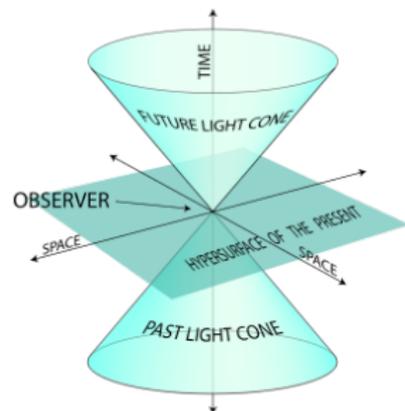
*Dos vectores temporales  $v$  y  $w$  pertenecen al mismo cono temporal si y solo si  $g(v, w) < 0$ .*

## Demostración.

$v$  puede ser completado a una base ortonormal  $e_1, e_2, \dots, e_{n-1}, \frac{v}{|v|}$ . Observando que

$$w = g(e_1, w)e_1 + \dots + g(e_{n-1}, w)e_{n-1} - g(v, w) \frac{v}{|v|^2},$$

$v$  y  $w$  están en el mismo cono si  $-g(v, w) > 0$  □



## Proposición

Si  $v, w$  son vectores temporales en el mismo cono, entonces también lo están  $av + bw$  para cada  $a, b > 0$ . En particular, cada cono temporal es *convexo*

## Proposición

Si  $v, w$  son vectores temporales en el mismo cono, entonces también lo están  $av + bw$  para cada  $a, b > 0$ . En particular, cada cono temporal es *convexo*

## Demostración.

Sabemos que  $g(v, w) < 0$ , y entonces

$$g(v, av + bw) = ag(v, v) + bg(v, w) < 0,$$

$$g(av + bw, av + bw) = a^2g(v, v) + b^2g(w, w) + 2abg(v, w) < 0.$$



## Teorema (Desigualdad de Cauchy-Schwarz invertida)

Si  $v, w \in V$  son vectores temporales, entonces

- $|g(v, w)| \geq |v||w|$ , y la igualdad se da sii  $v, w$  son colineales.
- Si  $v$  y  $w$  están en el mismo cono, entonces  $\exists! \varphi \geq 0$ , al que llamamos **ángulo hiperbólico** entre  $v$  y  $w$  tal que

$$g(v, w) = -|v||w| \cosh(\varphi).$$

## Teorema (Desigualdad de Cauchy-Schwarz invertida)

Si  $v, w \in V$  son vectores temporales, entonces

- $|g(v, w)| \geq |v||w|$ , y la igualdad se da sii  $v, w$  son colineales.
- Si  $v$  y  $w$  están en el mismo cono, entonces  $\exists! \varphi \geq 0$ , al que llamamos **ángulo hiperbólico** entre  $v$  y  $w$  tal que

$$g(v, w) = -|v||w| \cosh(\varphi).$$

## Demostración.

Sea  $a \in \mathbb{R}$  y  $\bar{w} \in \langle v \rangle_{\mathbb{R}}^{\perp}$  tal que  $w = av + \bar{w}$ . Entonces

$$g(w, w) = a^2 g(v, v) + g(\bar{w}, \bar{w}),$$

y de aquí  $g(v, w)^2 = a^2 g(v, v)^2 = g(v, v)(g(w, w) - g(\bar{w}, \bar{w})) \geq g(v, v)g(w, w) = |v|^2 |w|^2$ .

## Teorema (Desigualdad triangular invertida)

*Si  $v, w \in V$  son vectores temporales en el mismo cono, entonces*

$$|v| + |w| \leq |v + w|,$$

*y la igualdad se da si y solo si  $v, w$  son colineales.*

# Desigualdades invertidas

## Teorema (Desigualdad triangular invertida)

Si  $v, w \in V$  son vectores temporales en el mismo cono, entonces

$$|v| + |w| \leq |v + w|,$$

y la igualdad se da si y solo si  $v, w$  son colineales.

## Demostración.

Como  $v, w$  están en el mismo cono,  $v + w$  es temporal y  $g(v, w) < 0$ . Por tanto

$$\begin{aligned} |v + w|^2 &= -g(v + w, v + w) \\ &= |v|^2 + |w|^2 + 2|g(v, w)| \geq |v|^2 + |w|^2 + 2|v||w| = (|v| + |w|)^2. \end{aligned}$$

Además, la igualdad se da sii  $|g(v, w)| = |v||w|$ , esto es, sii  $v, w$  son colineales. □

## Definición

Sea  $(V, g)$  un espacio vectorial lorentziano. Diremos que un subespacio de  $V$ ,  $W < V$  es

- *espacial*, si  $g|_W$  es Euclideo,
- *temporal*, si  $g|_W$  es no degenerado con índice 1 (esto es, lorentziano siempre que  $\dim W \geq 2$ ),
- *luminoso*, si  $g|_W$  es degenerado, ( $W \cap W^\perp \neq \{0\}$ ).

## Definición

Sea  $(V, g)$  un espacio vectorial lorentziano. Diremos que un subespacio de  $V$ ,  $W < V$  es

- *espacial*, si  $g|_W$  es Euclideo,
- *temporal*, si  $g|_W$  es no degenerado con índice 1 (esto es, lorentziano siempre que  $\dim W \geq 2$ ),
- *luminoso*, si  $g|_W$  es degenerado,  $(W \cap W^\perp \neq \{0\})$ .

## Proposición

*Un subespacio  $W < V$  es temporal si y solo si  $W^\perp$  es espacial.*

## Proposición

si  $W < V$ , con  $\dim(W) \geq 2$ , las siguientes condiciones son equivalentes:

- (I)  $W$  es temporal,
- (II)  $W$  contiene dos vectores luminosos linealmente independientes,
- (III)  $W$  contiene un vector temporal.

## Proposición

si  $W < V$ , con  $\dim(W) \geq 2$ , las siguientes condiciones son equivalentes:

- (I)  $W$  es temporal,
- (II)  $W$  contiene dos vectores luminosos linealmente independientes,
- (III)  $W$  contiene un vector temporal.

## Demostración.

- $(i) \Rightarrow (ii)$ . Como  $W$  es temporal, dada una base ortonormal  $e_1, e_2, \dots, e_k$  de  $W$ ,  $e_1$  es espacial y  $e_k$  temporal. Entonces  $e_1 + e_k$  y  $e_1 - e_k$  son dos vectores luminosos lin. ind.

## Proposición

si  $W < V$ , con  $\dim(W) \geq 2$ , las siguientes condiciones son equivalentes:

- (I)  $W$  es temporal,
- (II)  $W$  contiene dos vectores luminosos linealmente independientes,
- (III)  $W$  contiene un vector temporal.

## Demostración.

- $(i) \Rightarrow (ii)$ . Como  $W$  es temporal, dada una base ortonormal  $e_1, e_2, \dots, e_k$  de  $W$ ,  $e_1$  es espacial y  $e_k$  temporal. Entonces  $e_1 + e_k$  y  $e_1 - e_k$  son dos vectores luminosos lin. ind.
- $(ii) \Rightarrow (iii)$ . Sean  $v, w$  dos vectores luminosos lin. ind. de  $W$ , entonces o bien  $v + w$  o bien  $v - w$  es temporal porque  $\sigma(v, w) \neq 0$ .

## Proposición

Si  $W < V$ , con  $\dim(W) \geq 2$ , las siguientes condiciones son equivalentes:

- (I)  $W$  es temporal,
- (II)  $W$  contiene dos vectores luminosos linealmente independientes,
- (III)  $W$  contiene un vector temporal.

## Demostración.

- (iii)  $\Rightarrow$  (i). Sea  $u$  un vector temporal de  $W$ . Supongamos que  $g|_W$  es degenerado. Entonces  $\exists z \neq 0$  en  $\text{rad}(g|_W)$ . Como  $u, z$  son lin. ind., sabemos que

$$\begin{cases} \text{si } u, z \text{ están en el mismo cono causal} \Rightarrow g(u, z) < 0 \\ \text{si } u, z \text{ están en conos causales diferentes} \Rightarrow g(u, z) > 0. \end{cases}$$



## Proposición

*Si  $W < V$ , las siguientes condiciones son equivalentes:*

- (I)  $W$  es luminoso.*
- (II)  $W$  contiene un vector luminoso, pero no uno temporal.*
- (III) La intersección de  $W$  con el subconjunto de vectores nulos (luminosos o cero) forma un subespacio vectorial de dimensión 1.*

## Definición

- Una **variedad lorentziana** es una variedad semi-Riemanniana de índice uno.
- Una **orientación temporal** es la elección continua de uno de los dos conos causales como cono futuro en cada punto. **Es equivalente a la existencia de un campo temporal.**

## Definición

- Una **variedad lorentziana** es una variedad semi-Riemanniana de índice uno.
- Una **orientación temporal** es la elección continua de uno de los dos conos causales como cono futuro en cada punto. **Es equivalente a la existencia de un campo temporal.**

## Definición

Un **espaciotiempo** es una variedad lorentziana conexa  $(M, g)$  orientable en el tiempo y dotada de una orientación temporal (que será asumida implícitamente).

- Un espaciotiempo describe el espacio, el tiempo y la **gravedad** (típicamente en dimensión 4)

- Un espaciotiempo describe el espacio, el tiempo y la **gravedad** (típicamente en dimensión 4)
- Cada punto de  $M$ : “evento” *aquí y ahora*

- Un espaciotiempo describe el espacio, el tiempo y la **gravedad** (típicamente en dimensión 4)
- Cada punto de  $M$ : “evento” *aquí y ahora*
- **Gravedad**: conexión de Levi-Civita/ curvatura de  $g$

- Un espaciotiempo describe el espacio, el tiempo y la **gravedad** (típicamente en dimensión 4)
- Cada punto de  $M$ : “evento” *aquí y ahora*
- **Gravedad**: conexión de Levi-Civita/ curvatura de  $g$
- **Observadores**: curvas temporales (unitarias) dirigidas al futuro

- Un espaciotiempo describe el espacio, el tiempo y la **gravedad** (típicamente en dimensión 4)
- Cada punto de  $M$ : “evento” *aquí y ahora*
- **Gravedad**: conexión de Levi-Civita/ curvatura de  $g$
- **Observadores**: curvas temporales (unitarias) dirigidas al futuro
- Respecto a las geodésicas: **observadores en caída libre** (“no están acelerados por una fuerza sino por la gravedad”)

- Un espaciotiempo describe el espacio, el tiempo y la **gravedad** (típicamente en dimensión 4)
- Cada punto de  $M$ : “evento” *aquí y ahora*
- **Gravedad**: conexión de Levi-Civita/ curvatura de  $g$
- **Observadores**: curvas temporales (unitarias) dirigidas al futuro
- Respecto a las geodésicas: **observadores en caída libre** (“no están acelerados por una fuerza sino por la gravedad”)
- trayectorias de **rayos de luz** (orientadas): imágenes de geodésicas luminosas (dirigidas al futuro).

- El ejemplo más simple: Lorentz-Minkowski (Relatividad especial, sin gravedad).

- El ejemplo más simple: Lorentz-Minkowski (Relatividad especial, sin gravedad).
- En principio, la definición de espacio-tiempo es muy general (hay que añadir hipótesis para que sean realistas)

- El ejemplo más simple: Lorentz-Minkowski (Relatividad especial, sin gravedad).
- En principio, la definición de espacio-tiempo es muy general (hay que añadir hipótesis para que sean realistas)
- Restricciones:
  - 1 Locales: la distribución de energía/materia debería determinar la curvatura (ecuación de Einstein)  $\rightsquigarrow$  condiciones sobre la materia implican condiciones sobre la curvatura

- El ejemplo más simple: Lorentz-Minkowski (Relatividad especial, sin gravedad).
- En principio, la definición de espacio-tiempo es muy general (hay que añadir hipótesis para que sean realistas)
- Restricciones:
  - 1 Locales: la distribución de energía/materia debería determinar la curvatura (ecuación de Einstein)  $\rightsquigarrow$  condiciones sobre la materia implican condiciones sobre la curvatura
  - 2 Globales: no se puede viajar al pasado, las ecuaciones de Einstein tienen que estar bien propuestas,

Nuestro estudio:

- 1 Primeras propiedades sin restricciones a priori

Nuestro estudio:

- 1 Primeras propiedades sin restricciones a priori
- 2 condiciones globales físicamente naturales (que al final hacen posible que el problema de ecuaciones hiperbólicas esté bien propuesto) más la interacción con las condiciones locales.

## Definición

Sea  $(M, g)$  un espaciotiempo y  $p, q \in M$ . Diremos que:

- $p$  está en el *pasado cronológico de  $q$* , denotado como  $p \in I^-(q)$  o  $p \ll q$  (igualmente  $q \in I^+(p)$ ) si existe una curva temporal dirigida al futuro diferenciable a trozos de  $p$  a  $q$ ;

## Definición

Sea  $(M, g)$  un espaciotiempo y  $p, q \in M$ . Diremos que:

- $p$  está en el *pasado cronológico de  $q$* , denotado como  $p \in I^-(q)$  o  $p \ll q$  (igualmente  $q \in I^+(p)$ ) si existe una curva temporal dirigida al futuro diferenciable a trozos de  $p$  a  $q$ ;
- $p$  está en el *pasado causal estricto de  $q$*  denotado por  $p < q$ , si existe una curva causal dirigida al futuro diferenciable a trozos de  $p$  a  $q$ ;

## Definición

Sea  $(M, g)$  un espaciotiempo y  $p, q \in M$ . Diremos que:

- $p$  está en el *pasado cronológico de  $q$* , denotado como  $p \in I^-(q)$  o  $p \ll q$  (igualmente  $q \in I^+(p)$ ) si existe una curva temporal dirigida al futuro diferenciable a trozos de  $p$  a  $q$ ;
- $p$  está en el *pasado causal estricto de  $q$*  denotado por  $p < q$ , si existe una curva causal dirigida al futuro diferenciable a trozos de  $p$  a  $q$ ;
- $p$  está en el *pasado causal de  $q$* , denotado  $p \in J^-(q)$  o  $p \leq q$  (igualmente  $q \in J^+(p)$ ), si,  $p = q$ , o  $p < q$ .

## Definición

Sea  $(M, g)$  un espaciotiempo y  $p, q \in M$ . Diremos que:

- $p$  está en el *pasado cronológico de  $q$* , denotado como  $p \in I^-(q)$  o  $p \ll q$  (igualmente  $q \in I^+(p)$ ) si existe una curva temporal dirigida al futuro diferenciable a trozos de  $p$  a  $q$ ;
- $p$  está en el *pasado causal estricto de  $q$*  denotado por  $p < q$ , si existe una curva causal dirigida al futuro diferenciable a trozos de  $p$  a  $q$ ;
- $p$  está en el *pasado causal de  $q$* , denotado  $p \in J^-(q)$  o  $p \leq q$  (igualmente  $q \in J^+(p)$ ), si,  $p = q$ , o  $p < q$ .

Propiedades naturales mediante concatenación /maximización

$$(a) \quad p \ll q, q \ll r \Rightarrow p \ll r$$

$$(b) \quad p \ll q, q \leq r \Rightarrow p \ll r$$

$$(c) \quad p \leq q, q \ll r \Rightarrow p \ll r$$

## Proposición

Sea  $\mathcal{C}$  un abierto *convexo* de  $(M, g)$ ,  $p, q \in \mathcal{C}$ ,  $p \neq q$

(I)  $p \leq q$  sii la geodésica  $\overrightarrow{pq}$  es causal y dirigida al futuro.

## Proposición

Sea  $\mathcal{C}$  un abierto *convexo* de  $(M, g)$ ,  $p, q \in \mathcal{C}$ ,  $p \neq q$

- (I)  $p \leq q$  sii la geodésica  $\overrightarrow{pq}$  es causal y dirigida al futuro.
- (II)  $I^+(p, \mathcal{C})$  es abierto en  $\mathcal{C}$

## Proposición

Sea  $\mathcal{C}$  un abierto *convexo* de  $(M, g)$ ,  $p, q \in \mathcal{C}$ ,  $p \neq q$

- (I)  $p \leq q$  sii la geodésica  $\overrightarrow{pq}$  es causal y dirigida al futuro.
- (II)  $I^+(p, \mathcal{C})$  es abierto en  $\mathcal{C}$
- (III)  $J^+(p, \mathcal{C})$  es la clausura en  $\mathcal{C}$  of  $I^+(p, \mathcal{C})$ .

## Proposición

Sea  $\mathcal{C}$  un abierto *convexo* de  $(M, g)$ ,  $p, q \in \mathcal{C}$ ,  $p \neq q$

- (I)  $p \leq q$  si y sólo si la geodésica  $\overrightarrow{pq}$  es causal y dirigida al futuro.
- (II)  $I^+(p, \mathcal{C})$  es abierto en  $\mathcal{C}$
- (III)  $J^+(p, \mathcal{C})$  es la clausura en  $\mathcal{C}$  of  $I^+(p, \mathcal{C})$ .
- (IV) La relación  $\leq$  es cerrada en  $\mathcal{C}$   
(  $p, q, p_n, q_n \in \mathcal{C}$  satisface  $\{p_n\} \rightarrow p$  y  $\{q_n\} \rightarrow q$  con  $q_n \in J^+(p_n, \mathcal{C})$ ,  $\forall n \in \mathbb{N}$ , entonces  $q \in J^+(p, \mathcal{C})$ ).

## Proposición

Sea  $\mathcal{C}$  un abierto *convexo* de  $(M, g)$ ,  $p, q \in \mathcal{C}$ ,  $p \neq q$

- (I)  $p \leq q$  si y sólo si la geodésica  $\overrightarrow{pq}$  es causal y dirigida al futuro.
- (II)  $I^+(p, \mathcal{C})$  es abierto en  $\mathcal{C}$
- (III)  $J^+(p, \mathcal{C})$  es la clausura en  $\mathcal{C}$  of  $I^+(p, \mathcal{C})$ .
- (IV) La relación  $\leq$  es cerrada en  $\mathcal{C}$   
(  $p, q, p_n, q_n \in \mathcal{C}$  satisface  $\{p_n\} \rightarrow p$  y  $\{q_n\} \rightarrow q$  con  $q_n \in J^+(p_n, \mathcal{C})$ ,  $\forall n \in \mathbb{N}$ , entonces  $q \in J^+(p, \mathcal{C})$ ).
- (V) Cualquier curva causal  $\gamma : [0, L] \rightarrow \mathcal{C}$ ,  $L \leq \infty$  contenida en un compacto  $K$  de  $\mathcal{C}$  se puede extender de forma continua al intervalo  $[0, L]$ .

## Demostración.

Todas son consecuencias inmediatas excepto la última:

Si  $\gamma$  es inextensible a  $L$ , toma:  $\{t_n\} \rightarrow L$ ,  $\{s_n\} \rightarrow L$ , con  $t_n < s_n < t_{n+1}$  y

$$\{\gamma(t_n)\} \rightarrow p \quad \text{and} \quad \{\gamma(s_n)\} \rightarrow q \quad \text{siendo} \quad p \neq q.$$

Como  $\gamma$  es causal (y une  $\gamma(t_n)$  con  $\gamma(s_n)$ )

$$t_n < s_n < t_{n+1} \Rightarrow \gamma(t_n) \leq \gamma(s_n) \leq \gamma(t_{n+1}).$$

Tomando límites,  $p \leq q \leq p$ , y por (i),  $p = q$ , en contradicción con  $p \neq q$ . □

Excepto  $I^+(p)$  abierto, ninguna de las propiedades vale en general  
fuera de un conjunto convexo

## Definición

Llamaremos *separación temporal* (o *distancia lorentziana*) en  $(M, g)$  a la siguiente aplicación  $d : M \times M \rightarrow [0, +\infty]$  definida por

$$d(p, q) = \begin{cases} 0 & \text{si } \mathcal{C}_{pq}^c = \emptyset, \\ \sup \{L(\alpha), \alpha \in \mathcal{C}_{pq}^c\} & \text{si } \mathcal{C}_{pq}^c \neq \emptyset. \end{cases}$$

## Proposición

Sean  $p, q, r \in M$  tres puntos de un espacio-tiempo  $(M, g)$ .  
Entonces

$$(I) \quad d(p, q) > 0 \Leftrightarrow p \in I^-(q) \Leftrightarrow q \in I^+(p);$$

## Proposición

Sean  $p, q, r \in M$  tres puntos de un espacio-tiempo  $(M, g)$ .

Entonces

- (I)  $d(p, q) > 0 \Leftrightarrow p \in I^-(q) \Leftrightarrow q \in I^+(p)$ ;
- (II)  $d(p, p)$  es igual a  $+\infty$  si existe un curva temporal diferenciable a trozos que une  $p$  consigo mismo, y es igual a 0 en otro caso;

## Proposición

Sean  $p, q, r \in M$  tres puntos de un espacio-tiempo  $(M, g)$ .

Entonces

- (I)  $d(p, q) > 0 \Leftrightarrow p \in I^-(q) \Leftrightarrow q \in I^+(p)$ ;
- (II)  $d(p, p)$  es igual a  $+\infty$  si existe un curva temporal diferenciable a trozos que une  $p$  consigo mismo, y es igual a 0 en otro caso;
- (III) si  $0 < d(p, q) < +\infty$ , entonces  $d(q, p) = 0$ ; en particular,  $d$  no es simétrica;

## Proposición

Sean  $p, q, r \in M$  tres puntos de un espacio-tiempo  $(M, g)$ .

Entonces

- (I)  $d(p, q) > 0 \Leftrightarrow p \in I^-(q) \Leftrightarrow q \in I^+(p)$ ;
- (II)  $d(p, p)$  es igual a  $+\infty$  si existe un curva temporal diferenciable a trozos que une  $p$  consigo mismo, y es igual a 0 en otro caso;
- (III) si  $0 < d(p, q) < +\infty$ , entonces  $d(q, p) = 0$ ; en particular,  $d$  no es simétrica;
- (IV) si  $p \leq q \leq r$ , entonces  $d(p, q) + d(q, r) \leq d(p, r)$ .

## Proposición

Sean  $p, q, r \in M$  tres puntos de un espacio-tiempo  $(M, g)$ .

Entonces

- (I)  $d(p, q) > 0 \Leftrightarrow p \in I^-(q) \Leftrightarrow q \in I^+(p)$ ;
- (II)  $d(p, p)$  es igual a  $+\infty$  si existe un curva temporal diferenciable a trozos que une  $p$  consigo mismo, y es igual a 0 en otro caso;
- (III) si  $0 < d(p, q) < +\infty$ , entonces  $d(q, p) = 0$ ; en particular,  $d$  no es simétrica;
- (IV) si  $p \leq q \leq r$ , entonces  $d(p, q) + d(q, r) \leq d(p, r)$ .

Geodésicas causales maximizan localmente  $d$ .

## Proposición

Sean  $p, q, r \in M$  tres puntos de un espacio-tiempo  $(M, g)$ .

Entonces

- (I)  $d(p, q) > 0 \Leftrightarrow p \in I^-(q) \Leftrightarrow q \in I^+(p)$ ;
- (II)  $d(p, p)$  es igual a  $+\infty$  si existe un curva temporal diferenciable a trozos que une  $p$  consigo mismo, y es igual a 0 en otro caso;
- (III) si  $0 < d(p, q) < +\infty$ , entonces  $d(q, p) = 0$ ; en particular,  $d$  no es simétrica;
- (IV) si  $p \leq q \leq r$ , entonces  $d(p, q) + d(q, r) \leq d(p, r)$ .

Geodésicas causales maximizan localmente  $d$ . Cuidado:  $d$  no es necesariamente semi-continua inferiormente.

# Condiciones de causalidad global: escalera causal de espacio-tiempos

- Para obtener espacio-tiempos que sean físicamente realistas y matemáticamente interesantes, es útil imponer condiciones en la **causalidad global** del espacio-tiempo.

# Condiciones de causalidad global: escalera causal de espacio-tiempos

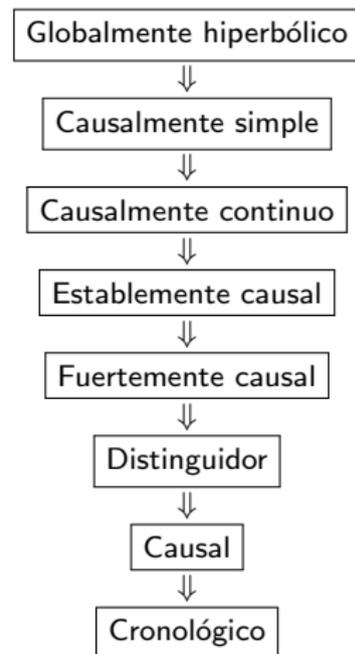
- Para obtener espacio-tiempos que sean físicamente realistas y matemáticamente interesantes, es útil imponer condiciones en la **causalidad global** del espacio-tiempo.
- Tales condiciones son siempre **conformemente invariantes**

# Condiciones de causalidad global: escalera causal de espacio-tiempos

- Para obtener espacio-tiempos que sean físicamente realistas y matemáticamente interesantes, es útil imponer condiciones en la **causalidad global** del espacio-tiempo.
- Tales condiciones son siempre **conformemente invariantes**
- Esto nos da la **escalera o jerarquía causal** de espacio-tiempos.

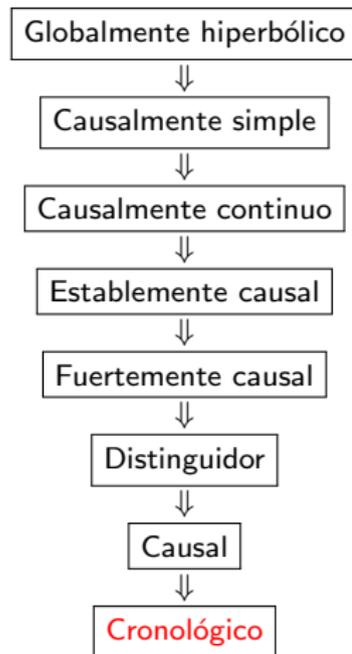
# Condiciones de causalidad global: escalera causal de espacio-tiempos

- Para obtener espacio-tiempos que sean físicamente realistas y matemáticamente interesantes, es útil imponer condiciones en la **causalidad global** del espacio-tiempo.
- Tales condiciones son siempre **conformemente invariantes**
- Esto nos da la **escalera o jerarquía causal** de espacio-tiempos.
- Los niveles más relevantes son:



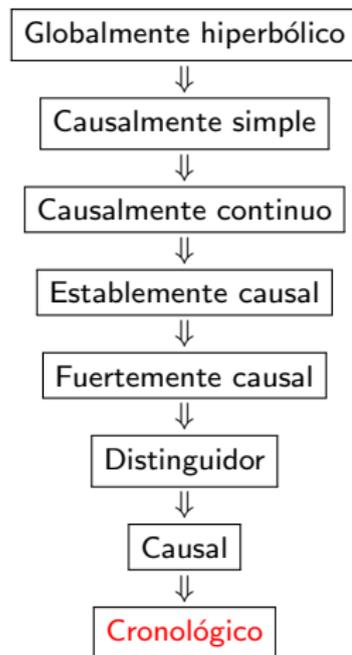
# Escalera causal: espacio-tiempos cronológicos

- Un espacio-tiempo es **cronológico** si **no contiene curvas causales cerradas**



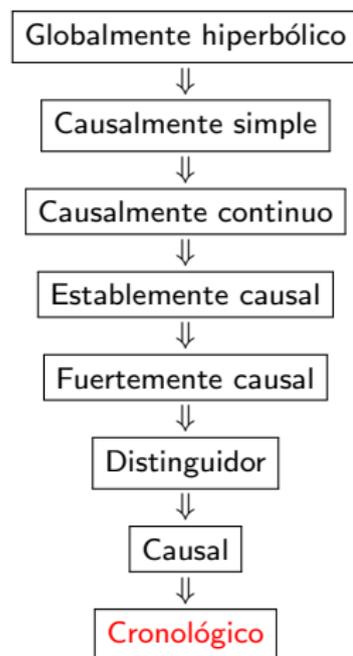
# Escalera causal: espacio-tiempos cronológicos

- Un espacio-tiempo es **cronológico** si **no contiene curvas causales cerradas**
- Ningún observador puede viajar al pasado



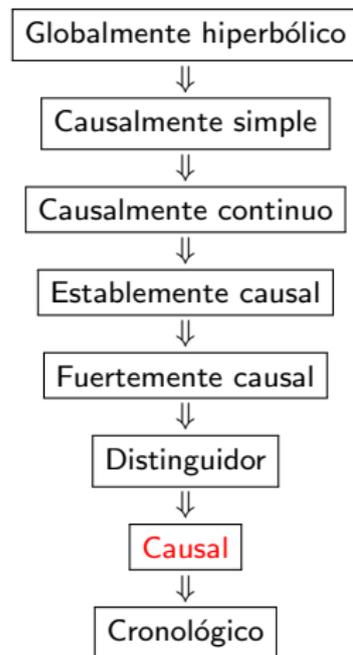
# Escalera causal: espacio-tiempos cronológicos

- Un espacio-tiempo es **cronológico** si **no contiene curvas causales cerradas**
- **Ningún observador puede viajar al pasado**
- Ningún espacio-tiempo compacto es cronológico.



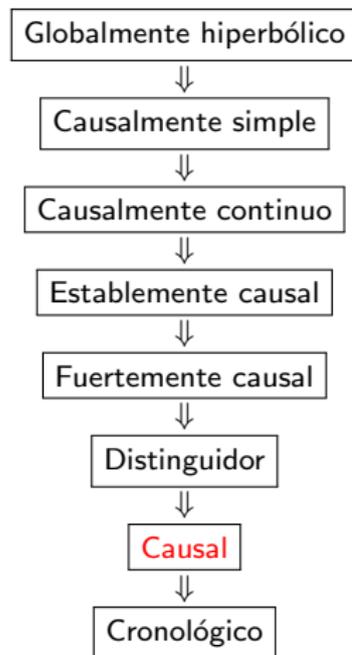
# Escalera causal: espacio-tiempos causales

- Un espacio-tiempo es **causal** si **no contiene curvas causales cerradas**



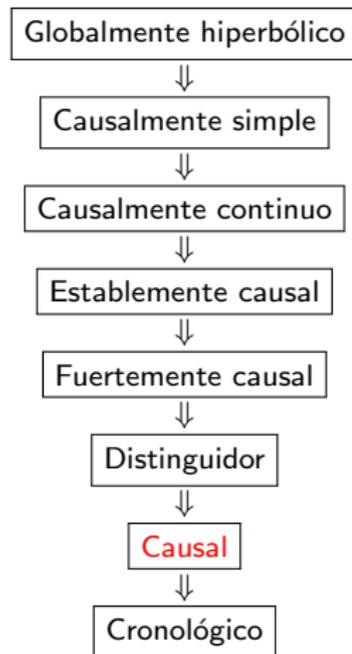
# Escalera causal: espacio-tiempos causales

- Un espacio-tiempo es **causal** si **no contiene curvas causales cerradas**
- Ningun tipo de información puede viajar al pasado



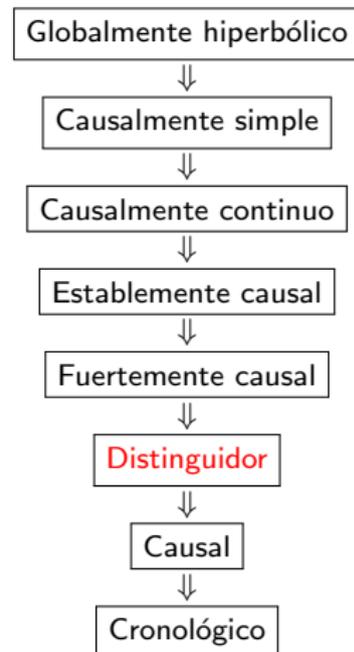
# Escalera causal: espacio-tiempos causales

- Un espacio-tiempo es **causal** si **no contiene curvas causales cerradas**
- Ningun tipo de información puede viajar al pasado
- Espacio-tiempos que son cronológicos pero no causales tiene una geodésica luminosa cerrada.



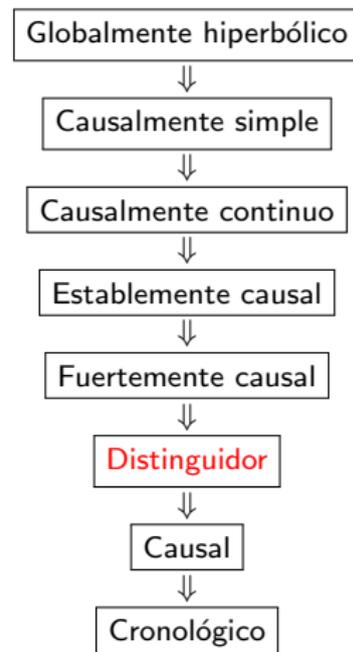
# Escalera causal: espacio-tiempos distinguidores

- $(M, g)$  es distinguidor si para cualquier  $p \in M$  y cualquier entorno  $U \ni p$ , existe un entorno  $V \subset U, p \in V$ , tal que cualquier curva causal que empieza en  $p$  y sale de  $V$ , no puede entrar otra vez a  $V$



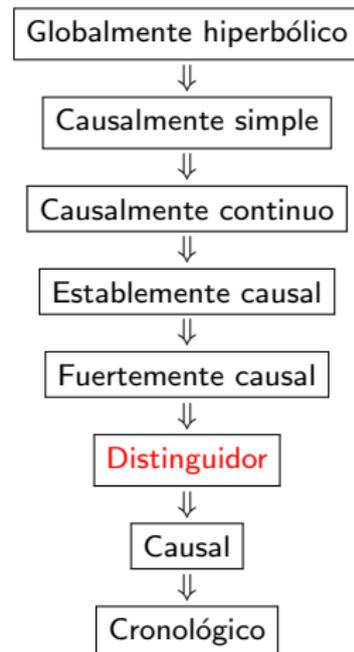
# Escalera causal: espacio-tiempos distinguidores

- $(M, g)$  es distinguidor si para cualquier  $p \in M$  y cualquier entorno  $U \ni p$ , existe un entorno  $V \subset U, p \in V$ , tal que cualquier curva causal que empieza en  $p$  y sale de  $V$ , no puede entrar otra vez a  $V$
- Las curvas causales que empiezan en  $p$  no pueden ser “casi cerradas” (saliendo de algún entorno y acabando arbitrariamente cerca de  $p$ )



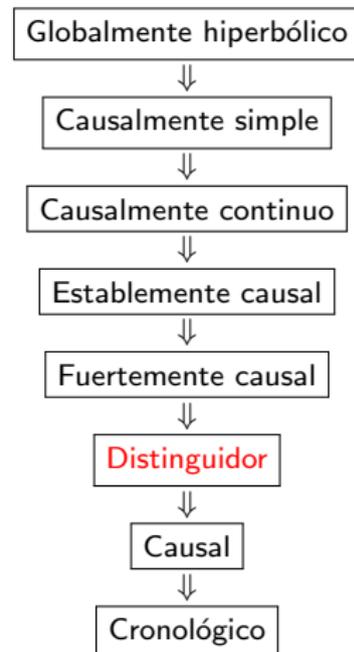
# Escalera causal: espacio-tiempos distinguidores

- $(M, g)$  es distinguidor si para cualquier  $p \in M$  y cualquier entorno  $U \ni p$ , existe un entorno  $V \subset U, p \in V$ , tal que cualquier curva causal que empieza en  $p$  y sale de  $V$ , no puede entrar otra vez a  $V$
- Las curvas causales que empiezan en  $p$  no pueden ser “casi cerradas” (saliendo de algún entorno y acabando arbitrariamente cerca de  $p$ )
- Un espacio-tiempo es **distinguidor** sii cualesquiera  $p, q \in M$  satisfacen:  
 $I^+(p) = I^+(q)$  o  $I^-(p) = I^-(q)$  implican  $p = q$



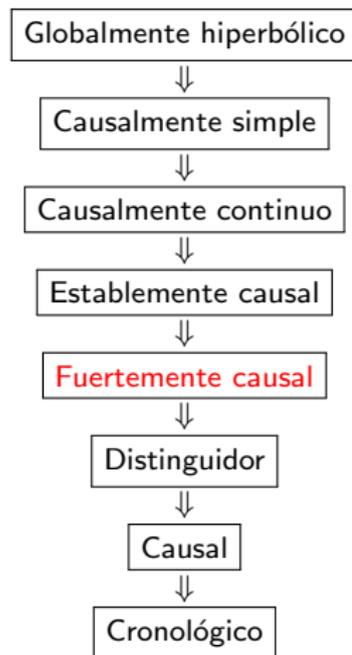
# Escalera causal: espacio-tiempos distinguidores

- $(M, g)$  es distinguidor si para cualquier  $p \in M$  y cualquier entorno  $U \ni p$ , existe un entorno  $V \subset U, p \in V$ , tal que cualquier curva causal que empieza en  $p$  y sale de  $V$ , no puede entrar otra vez a  $V$
- Las curvas causales que empiezan en  $p$  no pueden ser “casi cerradas” (saliendo de algún entorno y acabando arbitrariamente cerca de  $p$ )
- Un espacio-tiempo es **distinguidor** sii cualesquiera  $p, q \in M$  satisfacen:  
 $I^+(p) = I^+(q)$  o  $I^-(p) = I^-(q)$  implican  $p = q$
- El futuro cronológico (y el pasado también) caracterizan cada punto



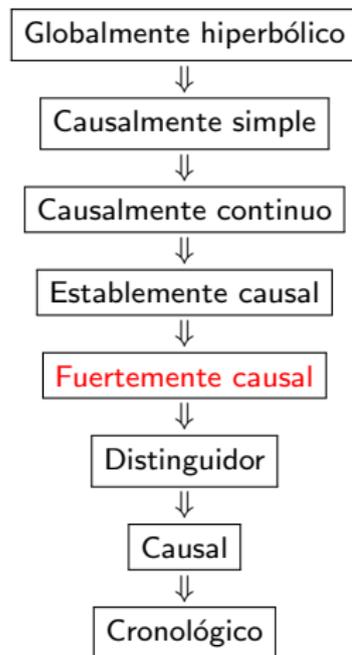
# Escalera causal: causalidad fuerte

- $(M, g)$  es fuertemente causal sii para cada  $p \in M$  y cada entorno  $U \ni p$ , existe un entorno  $V \subset U, p \in V$ , tal que cualquier curva causal que empieza en  $V$  y sale de  $V$ , no pueda entrar de nuevo en  $V$ .



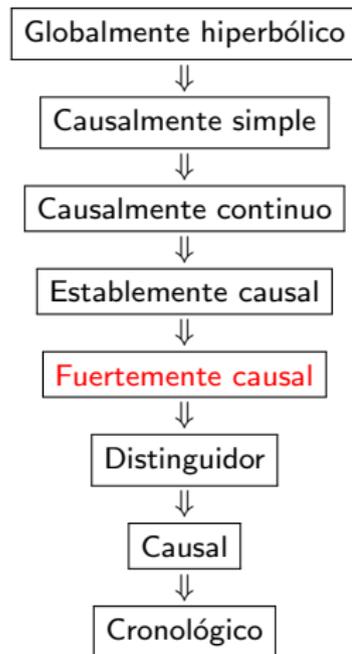
# Escalera causal: causalidad fuerte

- $(M, g)$  es fuertemente causal sii para cada  $p \in M$  y cada entorno  $U \ni p$ , existe un entorno  $V \subset U, p \in V$ , tal que cualquier curva causal que empieza en  $V$  y sale de  $V$ , no pueda entrar de nuevo en  $V$ .
- Las curvas causales no pueden ser casi cerradas (con extremos en entornos arbitrariamente pequeños de algún  $p$ ).



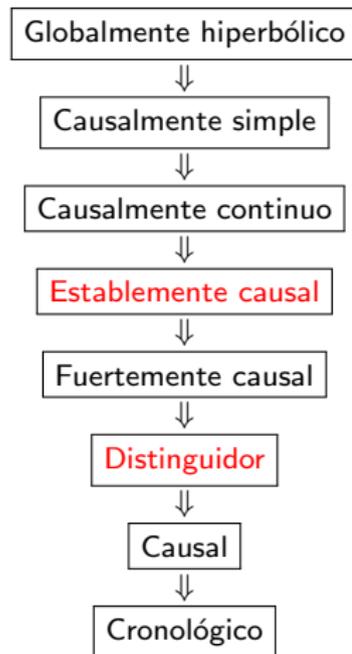
# Escalera causal: causalidad fuerte

- $(M, g)$  es fuertemente causal sii para cada  $p \in M$  y cada entorno  $U \ni p$ , existe un entorno  $V \subset U, p \in V$ , tal que cualquier curva causal que empieza en  $V$  y sale de  $V$ , no pueda entrar de nuevo en  $V$ .
- Las curvas causales no pueden ser casi cerradas (con extremos en entornos arbitrariamente pequeños de algún  $p$ ).
- Un espacio-tiempo es fuertemente causal sii la topología generada por los conjuntos  $I^+(p) \cap I^-(q)$  (topología de Alexandrov) coincide con la topología de  $M$



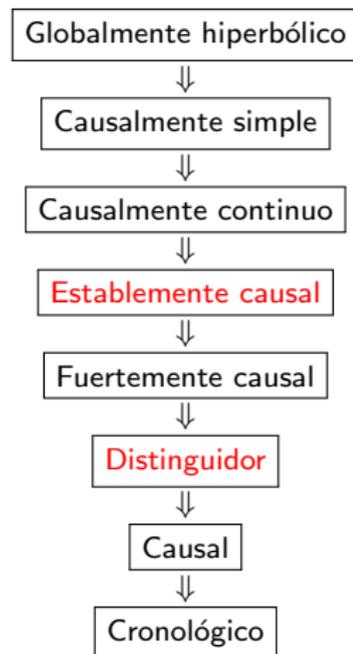
# Escalera causal: causalidad estable

- Un espacio-tiempo es **establemente causal** si admite una **función tiempo** (una función continua que es estrictamente creciente sobre cualquier curva causal dirigida al futuro).



# Escalera causal: causalidad estable

- Un espacio-tiempo es **establemente causal** si admite una **función tiempo** (una función continua que es estrictamente creciente sobre cualquier curva causal dirigida al futuro).
- La existencia de una función temporal parece un gran salto con respecto a las condiciones previas



## Teorema

*Para cualquier  $(M, g)$ , son equivalentes:*

*(i) Existe una **función tiempo***

## Teorema

Para cualquier  $(M, g)$ , son equivalentes:

(i) Existe una *función tiempo*

(ii) Existe una *función temporal*  $\tau$ : ( $\tau$  es suave y  $\nabla\tau$  es temporal y dirigido al pasado)

## Teorema

Para cualquier  $(M, g)$ , son equivalentes:

(i) Existe una *función tiempo*

(ii) Existe una *función temporal*  $\tau$ : ( $\tau$  es suave y  $\nabla\tau$  es temporal y dirigido al pasado)

(iii) Existe otra métrica lorentziana  $g'$  que es causal y con los conos causales más abiertos que los de  $g$ , ( $g(v, v) \leq 0 \Rightarrow g'(v, v) < 0$ ).

## Teorema

Para cualquier  $(M, g)$ , son equivalentes:

- (i) Existe una *función tiempo*
- (ii) Existe una *función temporal*  $\tau$ : ( $\tau$  es suave y  $\nabla\tau$  es temporal y dirigido al pasado)
- (iii) Existe otra métrica lorentziana  $g'$  que es causal y con los conos causales más abiertos que los de  $g$ , ( $g(v, v) \leq 0 \Rightarrow g'(v, v) < 0$ ).
- (iv) En el espacio de métricas lorentzianas de  $M$  dotado con la topología natural  $C^0$ , existe un entorno  $U$  de  $g$  tal que todas las métricas en  $U$  son causales.

## Teorema

Para cualquier  $(M, g)$ , son equivalentes:

(i) Existe una *función tiempo*

(ii) Existe una *función temporal*  $\tau$ : ( $\tau$  es suave y  $\nabla\tau$  es temporal y dirigido al pasado)

(iii) Existe otra métrica lorentziana  $g'$  que es causal y con los conos causales más abiertos que los de  $g$ , ( $g(v, v) \leq 0 \Rightarrow g'(v, v) < 0$ ).

(iv) En el espacio de métricas lorentzianas de  $M$  dotado con la topología natural  $C^0$ , existe un entorno  $U$  de  $g$  tal que todas las métricas en  $U$  son causales.

- Item (iii): la idea es prohibir “viajes al pasado”

## Teorema

Para cualquier  $(M, g)$ , son equivalentes:

(i) Existe una *función tiempo*

(ii) Existe una *función temporal*  $\tau$ : ( $\tau$  es suave y  $\nabla\tau$  es temporal y dirigido al pasado)

(iii) Existe otra métrica lorentziana  $g'$  que es causal y con los conos causales más abiertos que los de  $g$ , ( $g(v, v) \leq 0 \Rightarrow g'(v, v) < 0$ ).

(iv) En el espacio de métricas lorentzianas de  $M$  dotado con la topología natural  $C^0$ , existe un entorno  $U$  de  $g$  tal que todas las métricas en  $U$  son causales.

- Item (iii): la idea es prohibir “viajes al pasado”
- El nombre “causalidad estable” resulta obvio a partir de (iv).

## Teorema

Para cualquier  $(M, g)$ , son equivalentes:

(i) Existe una *función tiempo*

(ii) Existe una *función temporal*  $\tau$ : ( $\tau$  es suave y  $\nabla\tau$  es temporal y dirigido al pasado)

(iii) Existe otra métrica lorentziana  $g'$  que es causal y con los conos causales más abiertos que los de  $g$ , ( $g(v, v) \leq 0 \Rightarrow g'(v, v) < 0$ ).

(iv) En el espacio de métricas lorentzianas de  $M$  dotado con la topología natural  $C^0$ , existe un entorno  $U$  de  $g$  tal que todas las métricas en  $U$  son causales.

- Item (iii): la idea es prohibir “viajes al pasado”
- El nombre “causalidad estable” resulta obvio a partir de (iv).
- Fácilmente: (iii)  $\Leftrightarrow$  (iv) y (ii)  $\Rightarrow$  las otras  
No trivial: (i)  $\Rightarrow$  (ii) (Bernal, Sánchez '05), (iii)  $\Rightarrow$  (i) (Hawking '69)

# Existencia de una función tiempo (iii) $\Rightarrow$ (i)

## Existencia de una función tiempo (iii) $\Rightarrow$ (i)

- Considera una *medida admisible*  $m$  en  $M$ . (asociada a cualquier métrica auxiliar con  $m(M) < \infty$ ).

## Existencia de una función tiempo (iii) $\Rightarrow$ (i)

- Considera una *medida admisible*  $m$  en  $M$ . (asociada a cualquier métrica auxiliar con  $m(M) < \infty$ ).
- Define las funciones volumen *futuro*  $t^-$  y *pasado*  $t^+$

$$t^-(p) = m(I^-(p)), \quad t^+(p) = -m(I^+(p)), \quad \forall p \in M. \quad (1)$$

## Existencia de una función tiempo (iii) $\Rightarrow$ (i)

- Considera una *medida admisible*  $m$  en  $M$ . (asociada a cualquier métrica auxiliar con  $m(M) < \infty$ ).
- Define las funciones volumen *futuro*  $t^-$  y *pasado*  $t^+$

$$t^-(p) = m(I^-(p)), \quad t^+(p) = -m(I^+(p)), \quad \forall p \in M. \quad (1)$$

- $t^-$  (y  $t^+$ ) es **no decreciente** en cualquier curva causal dirigida al futuro  $\gamma$
- **si  $g$  es distinguidor**, entonces  $t^\pm$  son también estrictamente crecientes en  $\gamma$ .  
Sin embargo,  $t^\pm$  pueden no ser continuas.

## Existencia de una función tiempo (iii) $\Rightarrow$ (i)

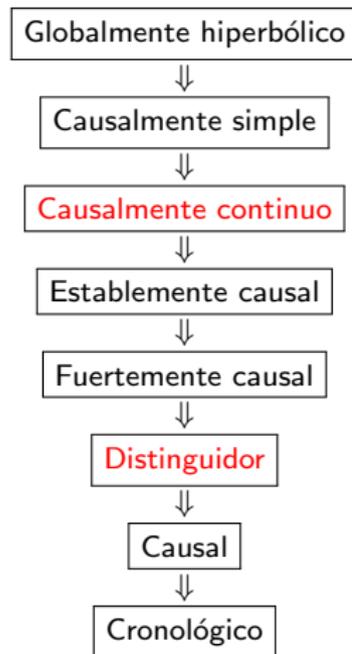
- Considera una *medida admisible*  $m$  en  $M$ . (asociada a cualquier métrica auxiliar con  $m(M) < \infty$ ).
- Define las funciones volumen *futuro*  $t^-$  y *pasado*  $t^+$

$$t^-(p) = m(I^-(p)), \quad t^+(p) = -m(I^+(p)), \quad \forall p \in M. \quad (1)$$

- $t^-$  (y  $t^+$ ) es **no decreciente** en cualquier curva causal dirigida al futuro  $\gamma$
- **si  $g$  es distinguidor**, entonces  $t^\pm$  son también estrictamente crecientes en  $\gamma$ .  
**Sin embargo,  $t^\pm$  pueden no ser continuas.**
- Para asegurar la continuidad de  $t^\pm$ , **los futuros y los pasados cronológicos  $I^\pm(p)$  tienen que variar continuamente** con  $p$  (esto ocurrirá en el siguiente nivel, continuidad causal!)
- Sin embargo, **una función tiempo se puede obtener en el caso establemente causal integrando las funciones volumen de una familia paramétrica de métricas  $g_\lambda, \lambda \in [0, \epsilon], \epsilon > 0$ , cada  $g_\lambda$  causal con conos causales más anchos que  $g$ .**

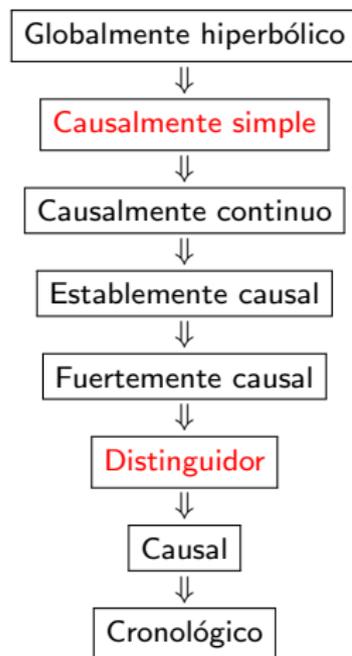
# Escalera causal: causalidad simple y continua

- $(M, g)$  es **causalmente continuo** si las funciones volumen  $t^\pm$  son funciones tiempo  
Equivalentemente,  $(M, g)$  es distinguidor y  $I^\pm(p)$  varía continuamente con  $p$



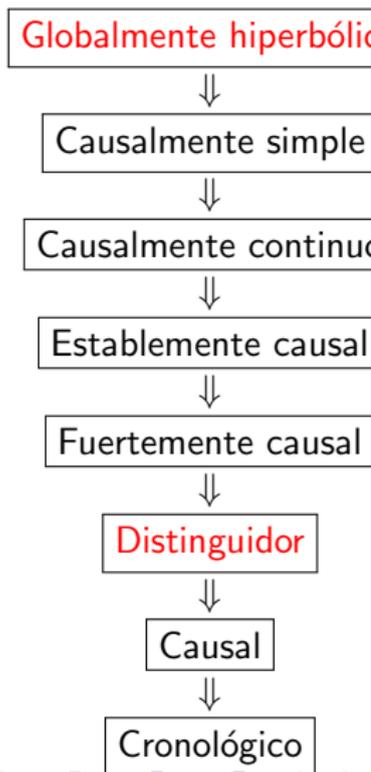
# Escalera causal: causalidad simple y continua

- $(M, g)$  es **causalmente continuo** si las **funciones volumen**  $t^\pm$  son **funciones tiempo**  
Equivalentemente,  $(M, g)$  es **distinguidor** y  $I^\pm(p)$  **varía continuamente con  $p$**
- $(M, g)$  es **causalmente simple** si es **causal** y  $J^\pm(p)$  es la **clausura de  $I^\pm(p)$**   
[Esto es una simplicación reciente de (Bernal, Sanchez '07), la definición clásica usa distinguidor en vez de causal]



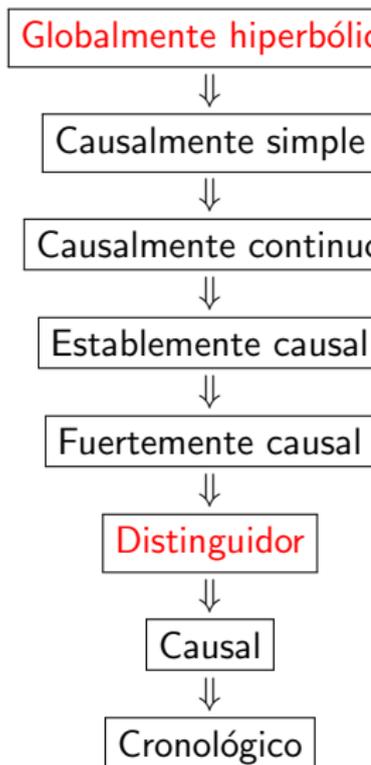
# Escalera causal: hiperbolicidad global

- $(M, g)$  es **globalmente hiperbólico** si es causal y **no contiene singularidades desnudas**:  $J(p, q) := J^+(p) \cap J^-(q)$  compacto para todo  $p, q$ .



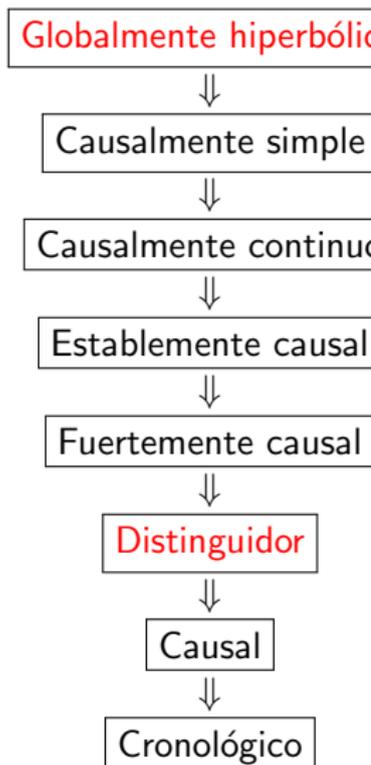
# Escalera causal: hiperbolicidad global

- $(M, g)$  es **globalmente hiperbólico** si es causal y **no contiene singularidades desnudas**:  $J(p, q) := J^+(p) \cap J^-(q)$  compacto para todo  $p, q$ .
- Es un reforzamiento natural de la *simplicidad causal*...



# Escalera causal: hiperbolicidad global

- $(M, g)$  es **globalmente hiperbólico** si es causal y **no contiene singularidades desnudas**:  $J(p, q) := J^+(p) \cap J^-(q)$  **compacto** para todo  $p, q$ .
- Es un reforzamiento natural de la *simplicidad causal*...
- ... pero implica propiedades espectaculares para el espacio-tiempo!



## Teorema

(*Caracterización de la hiperbolicidad global*). Para un espacio-tiempo  $(M, g)$ , las condiciones siguientes son **equivalentes**:

## Teorema

(Caracterización de la hiperbolicidad global). Para un espacio-tiempo  $(M, g)$ , las condiciones siguientes son **equivalentes**:

(i)  $(M, g)$  es **globalmente hiperbólico**.

## Teorema

(Caracterización de la hiperbolicidad global). Para un espacio-tiempo  $(M, g)$ , las condiciones siguientes son **equivalentes**:

(i)  $(M, g)$  es **globalmente hiperbólico**.

(ii)  $(M, g)$  admite una **hipersuperficie de Cauchy**, esto es, un subconjunto  $S$  que lo cruza una sola vez cada curva temporal **inextensible**

## Teorema

(Caracterización de la hiperbolicidad global). Para un espacio-tiempo  $(M, g)$ , las condiciones siguientes son **equivalentes**:

(i)  $(M, g)$  es **globalmente hiperbólico**.

(ii)  $(M, g)$  admite una **hipersuperficie de Cauchy**, esto es, un subconjunto  $S$  que lo cruza una sola vez cada curva temporal **inextensible**

(iii)  $(M, g)$  admite una **función tiempo de Cauchy**, es decir, una función tiempo sobreyectiva  $t : M \rightarrow \mathbb{R}$  tal que **todos sus niveles**  $S_{t_0} = t^{-1}(t_0)$ ,  $t_0 \in \mathbb{R}$ , son **hipersuperficies de Cauchy (acausales)**.

## Teorema

(Caracterización de la hiperbolicidad global). Para un espacio-tiempo  $(M, g)$ , las condiciones siguientes son **equivalentes**:

(i)  $(M, g)$  es **globalmente hiperbólico**.

(ii)  $(M, g)$  admite una **hipersuperficie de Cauchy**, esto es, un subconjunto  $S$  que lo cruza una sola vez cada curva temporal **inextensible**

(iii)  $(M, g)$  admite una **función tiempo de Cauchy**, es decir, una función tiempo sobreyectiva  $t : M \rightarrow \mathbb{R}$  tal que **todos sus niveles**  $S_{t_0} = t^{-1}(t_0)$ ,  $t_0 \in \mathbb{R}$ , son **hipersuperficies de Cauchy (acausales)**.

(iv)  $(M, g)$  admite una **hipersuperficie de Cauchy espacial** (una **hipersuperficie suave que es espacial y de Cauchy**).

## Teorema

(Caracterización de la hiperbolicidad global). Para un espacio-tiempo  $(M, g)$ , las condiciones siguientes son **equivalentes**:

(i)  $(M, g)$  es **globalmente hiperbólico**.

(ii)  $(M, g)$  admite una **hipersuperficie de Cauchy**, esto es, un subconjunto  $S$  que lo cruza una sola vez cada curva temporal **inextensible**

(iii)  $(M, g)$  admite una **función tiempo de Cauchy**, es decir, una función tiempo sobreyectiva  $t : M \rightarrow \mathbb{R}$  tal que **todos sus niveles**  $S_{t_0} = t^{-1}(t_0)$ ,  $t_0 \in \mathbb{R}$ , son **hipersuperficies de Cauchy (acausales)**.

(iv)  $(M, g)$  admite una **hipersuperficie de Cauchy espacial** (una **hipersuperficie suave que es espacial y de Cauchy**).

(v)  $(M, g)$  admite una **función de Cauchy temporal**, es decir, una función temporal sobreyectiva  $t : M \rightarrow \mathbb{R}$  tal que todos sus niveles  $S_{t_0}$ ,  $t_0 \in \mathbb{R}$ , son **hipersuperficies de Cauchy (necesariamente espaciales)**

Por tanto, todo el espacio-tiempo es isométrico a un producto de Cauchy ortogonal

$$S \times \mathbb{R}, \quad , g = \bar{g} - \beta dt^2$$

donde  $t : S \times \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  es la proyección natural y una función temporal de Cauchy,  $\beta : M \rightarrow \mathbb{R}$  es alguna función positiva (suave) y  $\bar{g}$  es un campo tensorial 2-covariante semi-definido positivo con radical generado por  $\nabla t$  (y  $\bar{g}$ , restringido a cada hip. de Cauchy  $S_{t_0}$ , es una métrica Riemanniana que depende de  $t_0$ ).

# Estructura de espacio-tiempos globalmente hiperbólicos.

Ideas remarcables de los resultados de estructura:

- **Glob. hip  $\Rightarrow \exists$  una función tiempo de Cauchy** (Geroch '70)  
La función (necesariamente continua)

$$t(p) = \log \left( -\frac{t^-(p)}{t^+(p)} \right)$$

satisface:

$$\lim_{s \rightarrow a} t(\gamma(s)) = -\infty, \quad \lim_{s \rightarrow b} t(\gamma(s)) = \infty$$

en cualquier curva causal dirigida al futuro  $\gamma : (a, b) \rightarrow M$

- **Una función tiempo de Cauchy  $\Rightarrow$  Descomposición completa**  
(Bernal, Sánchez '05)

Procedimiento para encontrar la función *temporal*, que nos permite usar técnicas estandar en Geometría Diferencial.

# Condiciones en espacio-tiempos realistas.

- **Ecuaciones de Einstein** (sin constante cosmológica):

$$Ric - \frac{1}{2}Sg = 8\pi T$$

donde  $T$  depende de la materia/energía.

# Condiciones en espacio-tiempos realistas.

- **Ecuaciones de Einstein** (sin constante cosmológica):

$$\text{Ric} - \frac{1}{2}Sg = 8\pi T$$

donde  $T$  depende de la materia/energía.

- **Casos particulares con  $T$  dado:** ecuación para  $g$ .  
Por ejemplo:  $T = 0$  (vacío) es equivalente a  $\text{Ric} = 0$ .

# Condiciones en espacio-tiempos realistas.

- **Ecuaciones de Einstein** (sin constante cosmológica):

$$\text{Ric} - \frac{1}{2}Sg = 8\pi T$$

donde  $T$  depende de la materia/energía.

- **Casos particulares con  $T$  dado:** ecuación para  $g$ .  
Por ejemplo:  $T = 0$  (vacío) es equivalente a  $\text{Ric} = 0$ .
- **Caso general:** pón los datos iniciales en alguna 3-variedad  $\Sigma$ , y añade las ecuaciones para  $T$ , encuentra el espacio-tiempo  $(M, g)$  tal que las ec. de Einstein se satisfacen, y recupera  $\Sigma$  como una hip. de Cauchy de  $(M, g)$

# Condiciones en espacio-tiempos realistas.

- **Ecuaciones de Einstein** (sin constante cosmológica):

$$\text{Ric} - \frac{1}{2}Sg = 8\pi T$$

donde  $T$  depende de la materia/energía.

- **Casos particulares con  $T$  dado:** ecuación para  $g$ .  
Por ejemplo:  $T = 0$  (vacío) es equivalente a  $\text{Ric} = 0$ .
- **Caso general:** pón los datos iniciales en alguna 3-variedad  $\Sigma$ , y añade las ecuaciones para  $T$ , encuentra el espacio-tiempo  $(M, g)$  tal que las ec. de Einstein se satisfacen, y recupera  $\Sigma$  como una hip. de Cauchy de  $(M, g)$
- Esto sustenta la idea de que la (**mayoría**) **de espacio-tiempos físicamente razonables deben ser globalmente hiperbólicos.**  
[Conjetura fuerte del censor cósmico: espacio-tiempos físicamente razonables deben ser globalmente hiperbólicos, así como las soluciones de las ecuaciones de Einstein son *genericamente* inextensibles.]

## ■ Condiciones de energía:

$T$  debería satisfacer algunas condiciones físicamente razonables como, por ejemplo, que la densidad de energía sea no-negativa

↪ a través de las ec. de Einstein esto impone condiciones locales sobre  $g$

Por ejemplo: la *condición de energía fuerte* implica  $\text{Ric}(v, v) \geq 0$  para vectores temporales  $v$  (“gravedad, en media, atrae”).

# Teorema de Hawking



# Teorema de Hawking



El Teorema de Hawking predice el Big Bang. Para probarlo se necesitan:

- un poco de cálculo de variaciones
- Causalidad
- Teorema de Avez-Seifert

# Teorema de Hawking

## Teorema

Sea  $(M, g)$  un espacio-tiempo que satisface las siguientes condiciones:

- (I)  $(M, g)$  es *globalmente hiperbólico*,
- (II) existe alguna *hipersuperficie de Cauchy espacial*  $S$  con un ínfimo  $C > 0$  de su expansión, esto es, tal que su vector curvatura media  $\vec{H} = H\vec{n}$ , donde  $\vec{n}$  es el normal unitario dirigido al futuro, satisface  $H \geq C > 0$ ,
- (III) se tiene la condición de convergencia temporal:  
 $\text{Ric}(v, v) \geq 0$  para cada *vector temporal*  $v$ .

Entonces, cualquier *curva temporal dirigida al pasado* que empieza en  $S$  tiene longitud *como mucho*  $1/C$ .

## Demostración.

- Considera  $q \in I^-(S)$ .

## Demostración.

- Considera  $q \in I^-(S)$ .
- La **Hiperbolicidad Global** implica que  $\exists$  una geodésica temporal  $\gamma : [0, b] \rightarrow M$  de  $q$  a  $p \in S$  que maximiza  $d(q, S)$ .

# Teorema de Hawking

## Demostración.

- Considera  $q \in I^-(S)$ .
- La **Hiperbolicidad Global** implica que  $\exists$  una geodésica temporal  $\gamma : [0, b] \rightarrow M$  de  $q$  a  $p \in S$  que maximiza  $d(q, S)$ .
- Las condiciones de **Expansión y convergencia temporal** implican que  $\exists$  un punto  $S$ -focal siempre que la geodésica ortogonal a  $S$  esté definida en  $[0, 1/C]$ .

# Teorema de Hawking

## Demostración.

- Considera  $q \in I^-(S)$ .
- La **Hiperbolicidad Global** implica que  $\exists$  una geodésica temporal  $\gamma : [0, b] \rightarrow M$  de  $q$  a  $p \in S$  que maximiza  $d(q, S)$ .
- Las condiciones de **Expansión y convergencia temporal** implican que  $\exists$  un punto  $S$ -focal siempre que la geodésica ortogonal a  $S$  esté definida en  $[0, 1/C]$ .
- Entonces cualquier curva dirigida al futuro desde  $S$  puede ser extendida al pasado como mucho una longitud  $1/C$ .



# Teorema de Hawking: interpretaciones físicas

- El Teorema de Hawking sugiere fuertemente la existencia de algún tipo de singularidad inicial común, a saber, un **Big-Bang** como el espacio-tiempo de **Friedman-Lemâitre-Robertson-Walker**,

# Teorema de Hawking: interpretaciones físicas

- El Teorema de Hawking sugiere fuertemente la existencia de algún tipo de singularidad inicial común, a saber, un **Big-Bang** como el espacio-tiempo de **Friedman-Lemâitre-Robertson-Walker**,
- El Big-Bang no parece una consecuencia de idealizaciones o simetrías de estos modelos, sino un **hecho general**.

# Teorema de Hawking: interpretaciones físicas

- El Teorema de Hawking sugiere fuertemente la existencia de algún tipo de singularidad inicial común, a saber, un **Big-Bang** como el espacio-tiempo de **Friedman-Lemâitre-Robertson-Walker**,
- El Big-Bang no parece una consecuencia de idealizaciones o simetrías de estos modelos, sino un **hecho general**.

Las hipótesis son físicamente realistas:

# Teorema de Hawking: interpretaciones físicas

- El Teorema de Hawking sugiere fuertemente la existencia de algún tipo de singularidad inicial común, a saber, un **Big-Bang** como el espacio-tiempo de **Friedman-Lemâitre-Robertson-Walker**,
- El Big-Bang no parece una consecuencia de idealizaciones o simetrías de estos modelos, sino un **hecho general**.

Las hipótesis son físicamente realistas:

- (i) la existencia de una **hipersuperficie de Cauchy** es esperable (es equivalente a la clásica **predicibilidad** de todo el Universo a partir de condiciones iniciales y ecuaciones diferenciales).

# Teorema de Hawking: interpretaciones físicas

- El Teorema de Hawking sugiere fuertemente la existencia de algún tipo de singularidad inicial común, a saber, un **Big-Bang** como el espacio-tiempo de **Friedman-Lemâitre-Robertson-Walker**,
- El Big-Bang no parece una consecuencia de idealizaciones o simetrías de estos modelos, sino un **hecho general**.

Las hipótesis son físicamente realistas:

- (i) la existencia de una **hipersuperficie de Cauchy** es esperable (es equivalente a la clásica **predicibilidad** de todo el Universo a partir de condiciones iniciales y ecuaciones diferenciales).
- (ii) La **expansión medida del Universo** sustenta que  $H > 0$ , es decir que para la hipersuperficie espacial de nivel  $S$  de alguna función temporal  $T$  donde vivimos ahora

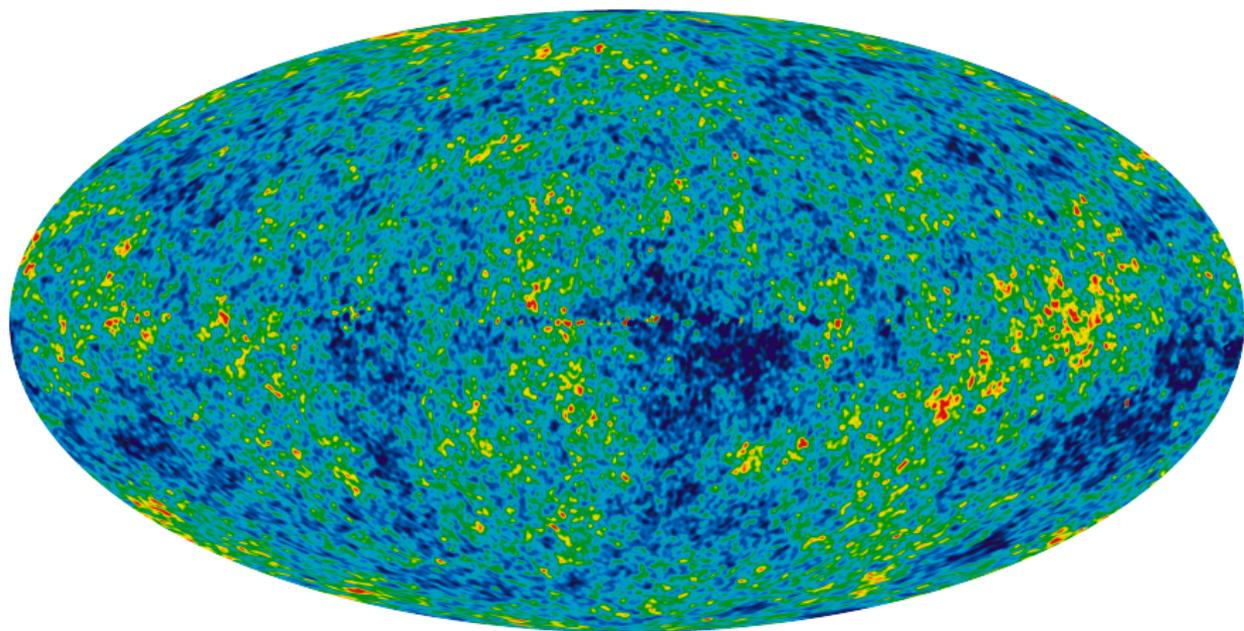
# Teorema de Hawking: interpretaciones físicas

- El Teorema de Hawking sugiere fuertemente la existencia de algún tipo de singularidad inicial común, a saber, un **Big-Bang** como el espacio-tiempo de **Friedman-Lemâitre-Robertson-Walker**,
- El Big-Bang no parece una consecuencia de idealizaciones o simetrías de estos modelos, sino un **hecho general**.

Las hipótesis son físicamente realistas:

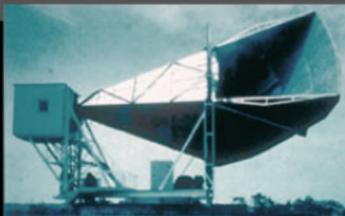
- (i) la existencia de una **hipersuperficie de Cauchy** es esperable (es equivalente a la clásica **predicibilidad** de todo el Universo a partir de condiciones iniciales y ecuaciones diferenciales).
- (ii) La **expansión medida del Universo** sustenta que  $H > 0$ , es decir que para la hipersuperficie espacial de nivel  $S$  de alguna función temporal  $T$  donde vivimos ahora
- y (iii) la **condición de convergencia temporal** puede ser interpretada como que la **gravedad** tiene que ser **atractiva**,

# Temperatura como función Tiempo (WMAP 2010)



# Temperatura como función Tiempo (WMAP 2010)

1965



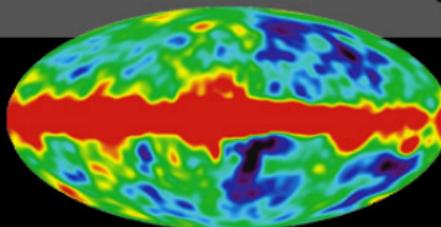
Penzias and  
Wilson



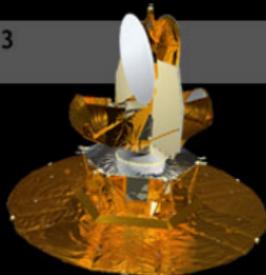
1992



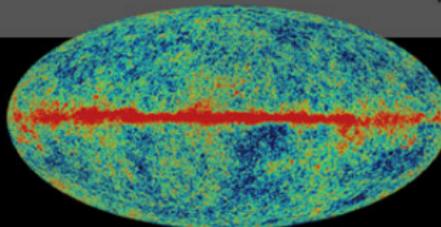
COBE



2003



WMAP



# Big Bang

