

De afstand $d(A_1, A_2)$ tot zijn buurman A_2 (die hij op een manier naar keuze kan bepalen; op de veronderstelde kleine schaal geven ze toch alle dezelfde uitkomst) en de \bar{x}_1 -coördinaat van zijn buurman zijn aan elkaar gerelateerd door

$$d(A_1, A_2) = R(t) \int_0^{\bar{x}_1(A_2)} d\alpha \quad (E3)$$

Hetzelfde geldt mutatis mutandis voor de afstand die A_p meet tussen hemzelf en zijn buurman A_{p+1} :

$$d(A_p, A_{p+1}) = R(t) \int_0^{\bar{x}_p(A_{p+1})} d\alpha \quad (E4)$$

"Mutatis mutandis" wil hier zeggen: neem A_p op de wereldlijn $\bar{I}_p = 0$ van het coördinatensysteem $t, \bar{r}_p, \phi_p, \phi_p$ met metriek van R. W-gedaante.

Volgens het recept van Weinberg moeten alle waarnemers op dezelfde lijn liggen: $t, \phi_1(A_p)$ en $\bar{x}_1(A_p)$ in zo goed mogelijke benadering constant tijdens de meting. Op deze lijn nemen we één richting, bijvoorbeeld die van A_1 naar A_N , als de positieve richting en rekenen we in het vervolg met coördinaten \bar{x}_p (positief of negatief) in plaats van \bar{I}_p (alleen positief) met $|\bar{x}_p| = \bar{I}_p$.

De volgende stap is het bij elkaar optellen van alle collineair gemeten afstandjes (E4). De som noemen we voorlopig " $d(A_1, A_N)$ ".

$$d(A_1, A_N) = \sum_{p=1}^{N-1} R(t) \int_0^{\bar{x}_p(A_{p+1})} d\alpha = R \sum_{p=1}^{N-1} \bar{x}_p(A_{p+1}) \quad (E5)$$

We willen graag een uitdrukking voor $d(A_1, A_N)$ in termen van één en niet van N coördinatenstelsels om een vergelijking met (D1) mogelijk te maken. Weinberg geeft aan hoe je $\bar{x}_p(A_q)$ vertaalt in termen van $\bar{x}_1(A_q)$ en $\bar{x}_1(A_p)$:

$$\bar{x}_p(A_q) = \bar{x}_1(A_q) \{1 - k \bar{x}_1(A_p)\}^{\frac{1}{2}} - \bar{x}_1(A_p) \{1 - k \bar{x}_1(A_q)\}^{\frac{1}{2}} \quad (E6)$$

Opmerkingen:

1. Voor $k = 0$ geldt: $\bar{x}_1(A_p) + \bar{x}_p(A_q) = \bar{x}_1(A_q)$
2. Voor $k = +1$, 0 of -1 geldt: $\bar{x}_p(A_1) = -\bar{x}_1(A_p)$

Terug naar de sommatie (E5). Met gebruikmaking van (E6) vinden we:

$$\begin{aligned} d(A_1, A_N) &= R(t) [\bar{x}_1(A_2) + \bar{x}_2(A_3) + \bar{x}_3(A_4) + \dots + \bar{x}_{N-1}(A_N)] \\ &= R(t) [\bar{x}_1(A_2) + \bar{x}_1(A_3) \{1 - k \bar{x}_1(A_2)\}^{\frac{1}{2}} - \bar{x}_1(A_2) \{1 - k \bar{x}_1(A_3)\}^{\frac{1}{2}} + \\ &\quad + \bar{x}_1(A_4) \{1 - k \bar{x}_1(A_3)\}^{\frac{1}{2}} - \bar{x}_1(A_3) \{1 - k \bar{x}_1(A_4)\}^{\frac{1}{2}} + \\ &\quad + \dots + \bar{x}_1(A_N) \{1 - k \bar{x}_1(A_{N-1})\}^{\frac{1}{2}} - \bar{x}_1(A_{N-1}) \{1 - k \bar{x}_1(A_N)\}^{\frac{1}{2}}] \end{aligned}$$

$$= R(t) [\bar{x}_1(A_2) + \bar{x}_1(A_3) \{1 - k \bar{x}_1(A_2)\}^{\frac{1}{2}} +$$

$$\begin{aligned} &+ \{\bar{x}_1(A_4) - \bar{x}_1(A_2)\} \{1 - k \bar{x}_1(A_3)\}^{\frac{1}{2}} + \{\bar{x}_1(A_3) - \bar{x}_1(A_4)\} \{1 - k \bar{x}_1(A_4)\}^{\frac{1}{2}} + \\ &+ \{\bar{x}_1(A_6) - \bar{x}_1(A_4)\} \{1 - k \bar{x}_1(A_5)\}^{\frac{1}{2}} + \{\bar{x}_1(A_5) - \bar{x}_1(A_6)\} \{1 - k \bar{x}_1(A_6)\}^{\frac{1}{2}} + \\ &+ \dots + \{\bar{x}_1(A_N) - \bar{x}_1(A_{N-2})\} \{1 - k \bar{x}_1(A_{N-1})\}^{\frac{1}{2}} + \\ &\quad - \bar{x}_1(A_{N-1}) \{1 - k \bar{x}_1(A_N)\}^{\frac{1}{2}}] \quad (E7) \end{aligned}$$

Als we de stapjes heel klein maken gaat de som over in twee (gelijke) integralen plus de laatste term:

$$d(A_1, A_N) = R(t) \left[2 \int_0^{\bar{x}_1(A_N)} (1 - k \alpha^2)^{\frac{1}{2}} d\alpha - \bar{x}_1(A_N) \{1 - k \bar{x}_1(A_N)\}^{\frac{1}{2}} \right] \quad (E8)$$

Men gaat eenvoudig na dat dit gelijk is aan:

$$d(A_1, A_N) = R(t) \int_0^{\bar{x}_1(A_N)} \frac{d\alpha}{(1 - k \alpha^2)^{\frac{1}{2}}} = R(t) \int_0^{\bar{x}_1(A_N)} \frac{d\alpha}{(1 - k \alpha^2)^{\frac{1}{2}}} \equiv d_{prop}(A_1, A_N) \quad (E9)$$

p. 413
(14.2.7)