

Toute métrique riemannienne est localement euclidienne à l'ordre 1

$q \in M$ ,  $e_1, \dots, e_m \in T_q M$  base orthonormale

$\psi: B(0, \delta) \rightarrow M$ ,  $\psi(x^1, \dots, x^m) = \exp_q(x^1 e_1 + \dots + x^m e_m)$   
 $\mathbb{R}^m$   $\delta \in (0, \text{inj}(x))$

$\phi = \psi^{-1} = (x^1, \dots, x^m) \quad \psi(B(0, \delta)) \rightarrow \mathbb{R}^m$  carte

$x^1, \dots, x^m$  coordonnées normales géodésiques centrées en  $q$

en ces coordonnées

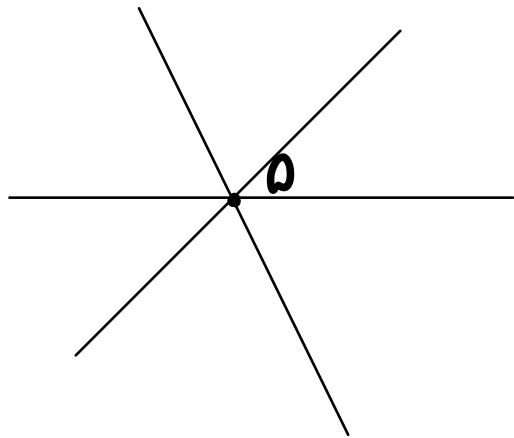
$$g_{ij}(q) = g_q(\partial_{x^i}, \partial_{x^j})$$

$$= g_q(d \exp_q(0) e_i, d \exp_q(0) e_j)$$

$$= g_q(e_i, e_j) = \delta_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{si } i=j \\ 0 & \text{si } i \neq j \end{cases}$$

$$g_q = dx^1 \otimes dx^1 + \dots + dx^m \otimes dx^m$$

Les géodésiques qui passent par  $q$ , en ces coordonnées, sont les droites qui passent par  $0 \in \mathbb{R}^m$



$$\gamma \text{ geod } t \rightarrow \gamma(0) = q$$

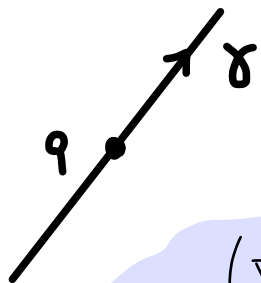
$$\Rightarrow \gamma(t) = \psi(t v)$$

$$\text{où } \gamma(0) = d\psi(0)v$$

Prop.  $\Gamma_{ij}^k(q) = 0, \quad dq_{ij}(q) = 0$

Preuve

$\gamma$  géodésique arbitraire  $t \rightarrow q \quad \gamma(0) = q$



$\Rightarrow \ddot{\gamma}^k \equiv 0 \quad \forall k$

$(x' \circ \gamma = \dot{\gamma})$

$(\nabla_{\dot{\gamma}} \dot{\gamma} \equiv 0)$   
 eq géodésique :

$0 = \underbrace{\ddot{\gamma}^k}_{=0} + \sum_{i,j} \dot{\gamma}^i \dot{\gamma}^j \Gamma_{ij}^k(\gamma)$   
 $\forall k=1, \dots, m$

en  $q = \gamma(0)$  on a .

$\sum_{i,j} \Gamma_{ij}^k(q) v^i v^j = 0$  ou  $v = \dot{\gamma}(0)$

En choisissant  $v$  tq  $v^i = v^j = 1, v^k = 0 \forall k \neq i, j$

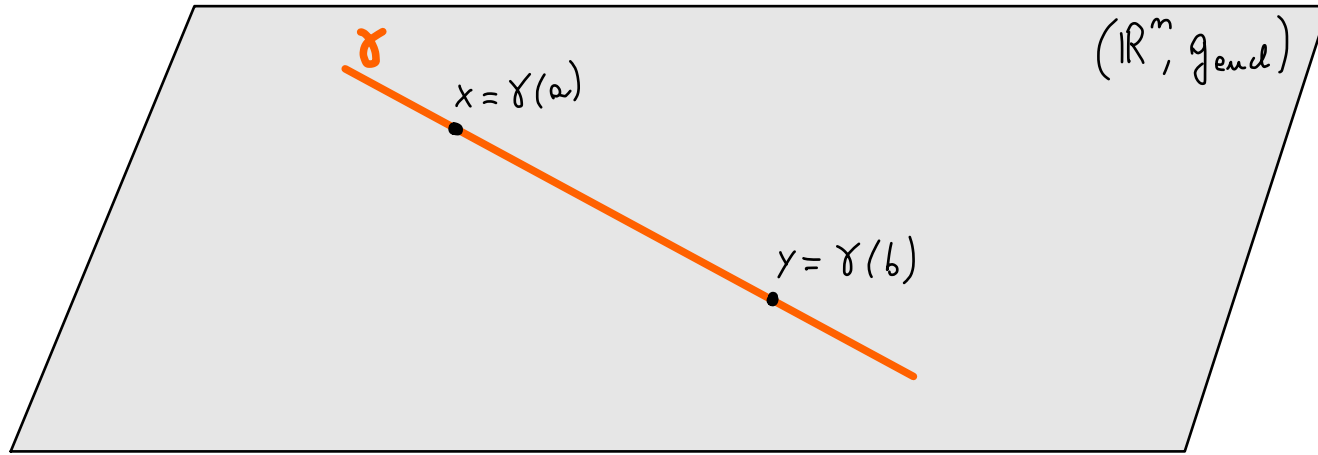
$$\text{on a } \Gamma_{i,j}^k(q) = 0$$

On a prouvé.  $\Gamma_{i,j}^k(q) = 0 \forall i, j, k.$

$$\begin{aligned} \partial_{x^i} g_{j,k}(q) &= \partial_{x^i} (g(\partial_{x^j}, \partial_{x^k}))|_q \\ &= g(\underbrace{\nabla_{\partial_{x^i}} \partial_{x^j}}_{=0}, \partial_{x^k})|_q + g(\partial_{x^j}, \underbrace{\nabla_{\partial_{x^i}} \partial_{x^k}}_{=0})|_q \\ &= 0 \end{aligned}$$



# THÉORIE VARIATIONNELLE DES GÉODÉSIIQUES



Les géodésiques euclidiennes sont les droites.  
Elles sont aussi les courbes plus courtes entre deux points.

longueur  $(\gamma|_{[a,b]}) = \|x - y\| = d(x, y)$

Et dans une variété riemannienne ?

---

$(M, g)$  variété riemannienne connexe

$\gamma [a, b] \rightarrow M$   $C^\infty$  par morceaux, et  $C^0$   
( $a = t_0 < t_1 < \dots < t_k = b$  t.q.  $\gamma|_{[t_i, t_{i+1}]} \in C^\infty$ )

longueur  
de  $\gamma$

$$L(\gamma) = \int_a^b \|\dot{\gamma}(t)\|_g dt$$

(bien définie pour  $\gamma$  absolument continue)

Rmq  $L(\gamma)$  est indépendante de la paramétrisation de  $\gamma$

$$\left( \begin{array}{l} \tau : [c, d] \xrightarrow{\cong} [a, b] \text{ diffeo} \\ \xi := \gamma \circ \tau \end{array} \right.$$

$$L(\xi) = \int_c^d \|\dot{\gamma}(\tau(s))\|_g |\dot{\tau}(s)| ds = \int_a^b \|\dot{\gamma}(t)\|_g dt = L(\gamma)$$

Pour contre l'énergie  $E(\gamma) = \int_a^b \|\dot{\gamma}(t)\|_g^2 dt$

dépende de la paramétrisation de  $\gamma$ .



distance  
riemannienne

$$d: M \times M \rightarrow [0, \infty)$$

$$d(x, y) = \inf \left\{ L(\gamma) \mid \begin{array}{l} \gamma: [0, 1] \rightarrow M \\ \gamma(0) = x \\ \gamma(1) = y \end{array} \right\}$$

$C^\infty$  par morceaux

$$d(x, x) = 0 \quad \forall x \in M$$

$$d(x, y) = d(y, x) \quad \forall x, y \in M$$

$$d(x, z) \leq d(x, y) + d(y, z) \quad \forall x, y, z \in M$$

Prop  $d(x, y) = 0$  si  $x = y$

(donc  $d$  est bien une distance)

Preuve On fixe  $x \in M$

•  $\phi = (x^1, \dots, x^m) : U \rightarrow \mathbb{R}^m$  carte centrée en  $x$   
 $\cap M$

$g_0 = \phi^* \underbrace{g_{\text{eucl}}}_{\text{métrique euclidienne}}$

•  $\exists \delta > 0 \quad \forall \epsilon > 0 \quad \exists \delta > 0 \quad \forall v \in T_x M \quad \|v\|_g \geq 2\delta \|v\|_{g_0}$

•  $\exists W \subset U$  voisinage de  $x \in T_q$

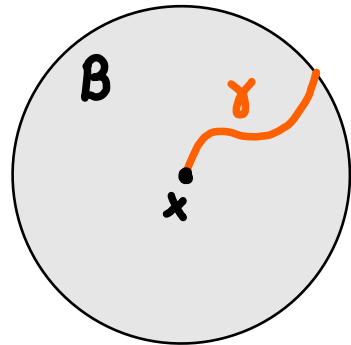
$$\|v\|_g \geq \delta \|v\|_{g_0} \quad \forall y \in W, v \in T_y M$$

•  $\delta > 0$  petit  $\in T_q$   $\underbrace{B(0, \delta)}_{\text{boule euclidienne}} \subseteq \phi(W)$

boule  
euclidienne

$$B = \phi^{-1}(B(0, \delta)) \subset M$$

$$\forall \gamma: [0, 1] \rightarrow W \in T_q \quad \begin{aligned} \gamma(0) &= x \\ \gamma(1) &\in \partial B \end{aligned}$$



$$\text{on a } \int_0^1 \|\dot{\gamma}(t)\|_{g_0} \geq \delta$$

$$\Rightarrow L(\gamma) = \int_0^1 \|\dot{\gamma}\|_g dt \geq \delta S > 0$$

•  $\forall y \in M \setminus \{x\}$  on peut choisir  $\delta > 0$  petit

$$\exists \eta \quad y \in B = \phi^{-1}(B(0, \delta))$$

$$\Rightarrow d(x, y) \geq \delta S.$$

distance

Riemannienne



exercice

La topologie d'espace métrique de  $(M, d)$  coïncide avec la topologie de  $M$  comme variété différentiable

## Thm (Principe de moindre action)

Une courbe  $\gamma: [a, b] \rightarrow M$   $C^\infty$  par morceaux  
est une géodésique

$\Delta \Delta i$

$\|\dot{\gamma}(t)\|_g \equiv \text{const} > 0$  et  $\gamma$  est un point critique  
de la fonctionnelle longueur  $L$

Notion naïve de point critique.

$\gamma : [a, b] \rightarrow M$   $C^\infty$  par morceaux est un **point critique** de  $L$  quand

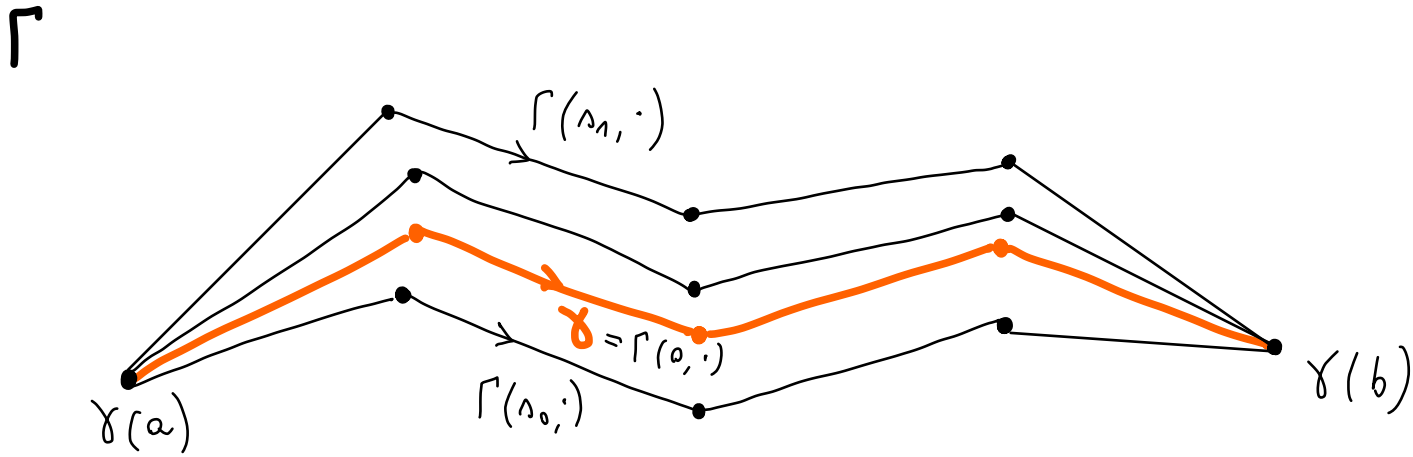
$$\partial_\lambda \Big|_{\lambda=0} L(\Gamma(\lambda, \cdot)) = 0$$

$\forall \Gamma : (-\varepsilon, \varepsilon) \times [a, b] \xrightarrow{C^1} M$  tq.  $\Rightarrow \Gamma(0, \cdot) = \gamma$

2)  $\Gamma(\lambda, a) = \gamma(a), \Gamma(\lambda, b) = \gamma(b) \quad \forall \lambda \in (-\varepsilon, \varepsilon)$

3)  $a = t_0 < t_1 < \dots < t_k = b$

$\Gamma \Big|_{(-\varepsilon, \varepsilon) \times [t_i, t_{i+1}]} \quad C^\infty \quad \forall i = 0, \dots, k-1$



(On appelle  $\Gamma$  une **deformation de  $\gamma$**   
à **extrémités fixées**)

# Preuve

$\Gamma$  déf de  $\gamma$  à extrémités fixées

$$V(t) = \partial_\lambda |_{\lambda=0} \Gamma(\lambda, t)$$

champ de vect. le long de  $\gamma$   
( $C^\infty$  par morceaux,  $V(a)=0, V(b)=0$ )

$$dL(\gamma)V = \partial_\lambda |_{\lambda=0} L(\Gamma(\lambda, \cdot)) = \sum_{i=0}^{K-1} \int_{t_i}^{t_{i+1}} \partial_\lambda |_{\lambda=0} \underbrace{\| \partial_t \Gamma(\lambda, t) \|_g}_{\sqrt{g(\partial_t \Gamma, \partial_t \Gamma)}} dt$$

$$= \sum_i \int_{t_i}^{t_{i+1}} \frac{1}{2 \| \partial_t \Gamma \|_g^2} g \left( \underbrace{\nabla_\lambda \partial_t \Gamma}_{\nabla_t \partial_\lambda \Gamma}, \partial_t \Gamma \right) |_{\lambda=0} dt$$

(on va le vérifier dans un instant)



$$= \sum_i \int_{t_i}^{t_{i+1}} \frac{1}{\|\dot{\gamma}\|_g} g(\nabla_t V, \dot{\gamma}) dt \quad \left( \begin{array}{l} \text{dépende seulement} \\ \text{de } \dot{\gamma} \text{ et } V \end{array} \right)$$

(supposons  $\|\dot{\gamma}\|_g \equiv c > 0$ )

$$= \frac{1}{c} \left[ -\sum_{i=0}^{K-1} \int_{t_i}^{t_{i+1}} g(\nabla_t \dot{\gamma}, V(t)) dt + \sum_{i=1}^{K-1} g(\dot{\gamma}(t_i^-) - \dot{\gamma}(t_i^+), V(t_i)) \right]$$

↑  
intégra  
par parties

Si  $\gamma$  est une géodésique, alors  $\nabla_t \dot{\gamma} \equiv 0$ ,  $\dot{\gamma}(t_i^-) = \dot{\gamma}(t_i^+)$

$\Rightarrow \gamma$  est un point critique de  $L$

Si  $\|\gamma\|_g \equiv c > 0$  et  $\gamma$  est un point critique de  $L$ ,  
 alors:

• en prenant  $\forall t_0 \text{ } \text{supp}(V) \subset (t_i, t_{i+1})$  }  $\Rightarrow \nabla_t \dot{\gamma} \equiv 0$   
 on déduit  $\nabla_t \dot{\gamma} = 0 \quad \forall t \in (t_i, t_{i+1})$  }  $\forall t \in [a, b] \setminus \{t_0, \dots, t_n\}$

• en prenant  $\forall t_0 \quad t_i \in \text{supp}(V) \subset (t_{i-1}, t_{i+1})$

$$\text{on a } 0 = dL(\gamma)V = \frac{1}{c} g(\dot{\gamma}(t_i^-) - \dot{\gamma}(t_i^+), V(t_i))$$

$$\text{donc } \dot{\gamma}(t_i^-) = \dot{\gamma}(t_i^+)$$

$$\Rightarrow \gamma \text{ est } C^1 \Rightarrow \nabla_t \dot{\gamma} \equiv 0 \quad \forall t \Rightarrow \gamma \text{ géodésique} \quad \square$$

Si  $\Psi: (a,b) \times (c,d) \rightarrow M$   $C^\infty$ , alors

$$\nabla_t \partial_\wedge \Psi = \sum_i \left( \partial_t \partial_\wedge \Psi^i + \sum_{j,k} \partial_t \Psi^j \partial_\wedge \Psi^k \underbrace{\Gamma_{jk}^i(\Psi(\wedge, t))}_{= \Gamma_{kj}^i} \right) \partial_{x^i}$$

/
=
car :

coordonnées
locales

$$= \nabla_\wedge \partial_t \Psi$$

$$\sum_i \Gamma_{jk}^i \partial_{x^i} = \nabla_{\partial_{x^j}} \partial_{x^k}$$

$$0 = [\partial_{x^j}, \partial_{x^k}] = \nabla_{\partial_{x^j}} \partial_{x^k} - \nabla_{\partial_{x^k}} \partial_{x^j}$$

Si  $\gamma: [a, b] \rightarrow M$   $C^\infty$  par morceaux satisfait

$$L(\gamma) = d(\gamma(a), \gamma(b))$$

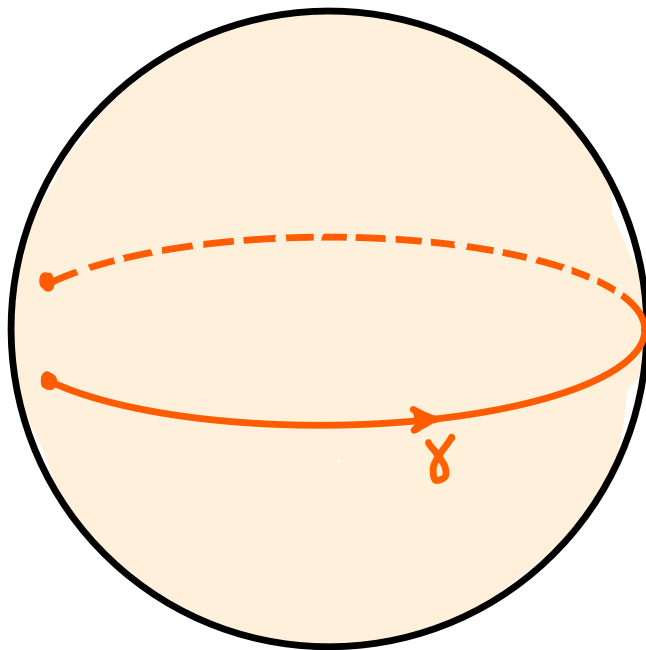
alors  $\gamma$  est une géodésique

Si  $\gamma: [a, b] \rightarrow M$  est une géodésique, est-il  
vrai que  $L(\gamma) = d(\gamma(a), \gamma(b))$  ?

Ou si  $(M, g) = (\mathbb{R}^m, g_{eucl})$

Faux en général.

$$(M, g) = (S^2, g_{\text{ronde}})$$



Néanmoins ...

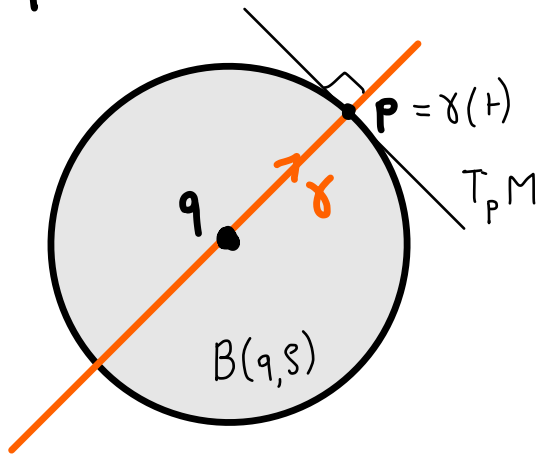
# Lemme de Gauss

$$g(d \exp_q(v), d \exp_q(w)) = g(v, w) \quad \forall v, w \in T_q M$$

$$s > 0 \quad \xrightarrow{\text{Rmq}} \quad T_v(T_q M) \cong T_q M$$

$$B(q, s) = \{ \exp_q(v) \mid \|v\|_q < s \}$$

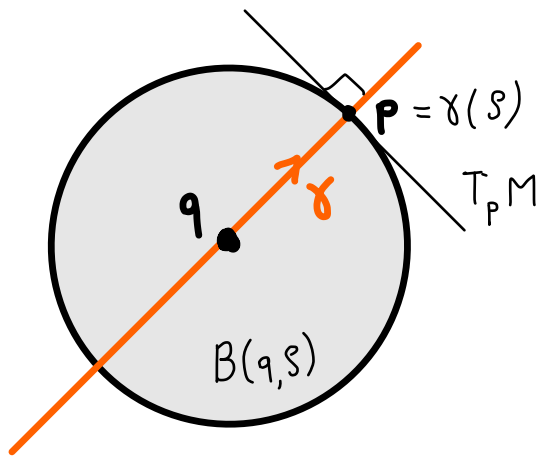
En particulier.



si  $s < \text{inj}(q)$

$$\dot{\gamma}(t) \perp_q T_p(\partial B(q, s))$$

En fait.



$$\|\dot{\gamma}\|_g \equiv 1$$

$w \in T_p(\partial B(q, S))$  arbitraire

$$g(\dot{\gamma}(s), w) \stackrel{?}{=} 0 \quad (*)$$

On peut écrire  $w$  comme  $w = \dot{\omega}(0)$  pour un certain  $\omega: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow \partial B(q, S)$   $\uparrow q$   $\omega(0) = p$

$\Rightarrow \omega(\lambda) = \exp_q(S v(\lambda))$ , où  $v(\lambda) \in T_q M$ ,  $\|v(\lambda)\| \equiv 1$   
 $v(0) = \dot{\gamma}(0)$

$$0 = \frac{d}{ds} \Big|_{s=0} \|v(s)\|_g^2 = 2g(v(0), v(0)) = g(\dot{v}(0), \dot{v}(0))$$

donc

$$g(\dot{\gamma}(s), w) = g(d \exp_q(s \dot{\gamma}(0)) \dot{\gamma}(0), d \exp_q(s \dot{\gamma}(0)) v(0))$$

$$\stackrel{\uparrow}{=} g(\dot{\gamma}(0), \dot{v}(0)) = g(\dot{\gamma}(0), w) = 0$$

Gauss



# Preuve du lemme de Gauss

•  $\forall \alpha \in \mathcal{S}_1 \quad v=0 \text{ ou } w=0$

•  $\forall \alpha \in \mathcal{S}_1 \quad w = \lambda v$ , car

$$\gamma(t) = \exp_q(tv) \text{ geod}$$

$$\|d\exp_q(v)v\|_g = \|\dot{\gamma}(1)\|_g = \|\dot{\gamma}(0)\|_g = \|v\|_g$$

- Il reste à considérer le cas où  $g(v, w) = 0$

$$\Rightarrow \exists \text{ courbe } \sigma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow T_q M, \quad \sigma(0) = v, \quad \dot{\sigma}(0) = w$$

$$\|\sigma(\lambda)\|_g \equiv \|v\|_g \quad \forall \lambda$$

$$\Gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \times [0, 1] \rightarrow M, \quad \Gamma(\lambda, t) = \exp_q(t\sigma(\lambda))$$

$$g(\overbrace{\partial_\lambda \Gamma, \partial_t \Gamma}^{=0 \text{ en } t=0}) \Big|_{\lambda=t=0} = 0 = g(v, w)$$

$$g(\partial_\lambda \Gamma, \partial_t \Gamma) \Big|_{\substack{\lambda=0 \\ t=1}} = g(d \exp_q(v) w, d \exp_q(v) v)$$

Il me reste à prouver que  $t \mapsto g(\partial_t \Gamma, \partial_\lambda \Gamma)|_{\lambda=0}$  est constante :

$$\partial_t g(\partial_t \Gamma, \partial_\lambda \Gamma) = g(\underbrace{\nabla_t \partial_t \Gamma}_{=0}, \partial_\lambda \Gamma) + g(\partial_t \Gamma, \underbrace{\nabla_t \partial_\lambda \Gamma}_{\nabla_\lambda \partial_t \Gamma})$$

car  $t \mapsto \Gamma(t, \lambda)$   
est une géodésique

$$= \frac{1}{2} \partial_\lambda \underbrace{\|\partial_t \Gamma\|_g^2}_{\equiv \|w\|_g} = 0$$

□