

## 幾何学特論第四講義資料 9

## 9 測地線と指数写像

この節では、とくに断らない限り、線型接続  $\nabla$  はリーマン多様体  $(M, g)$  のリーマン接続 (レビ・チビタ接続) とする。以下、 $g$  による内積を  $\langle \cdot, \cdot \rangle$ 、接ベクトルの大きさを  $|\cdot|$  と書く。

平行移動 曲線  $\gamma: I \rightarrow M$  に沿うベクトル場  $X$  が (接続  $\nabla$  に関して)  $\gamma$  に沿って平行 *parallel* である、とは  $\nabla_{d/dt} X = 0$  が恒等的に成り立つことである。

命題 9.1. 多様体  $M$  上の可微分曲線  $\gamma: [a, b] \rightarrow M$  と、任意の  $v \in T_{\gamma(a)}M$  に対して、 $\gamma$  に沿って平行なベクトル場  $X(t)$  で  $X(a) = v$  となるものが唯一存在する。

証明:  $X = (X^1, \dots, X^m)$  は線型常微分方程式

$$(9.1) \quad \frac{dX^j}{dt} + \sum_{i,k} \Gamma_{ik}^j \frac{dx^i}{dt} X^k = 0 \quad (j = 1, \dots, m)$$

の初期条件  $X^j(a) = v^j$  ( $v^j$  は  $v$  の成分) を満たす解である。

定義 9.2. 多様体  $M$  上の曲線  $\gamma: [a, b] \rightarrow M$  の始点を  $p = \gamma(a)$ ,  $q = \gamma(b)$  とおくと、写像

$$P_\gamma: T_p M \ni v \mapsto P_\gamma v = X(b) \in T_q M \quad (X \text{ は命題 9.1 の結論に現れるベクトル場})$$

を  $\gamma$  に沿う平行移動という。

命題 9.3. 平行移動  $P_\gamma: T_p M \rightarrow T_q M$  は線型同型写像である。

証明: 方程式 (9.1) は線型方程式であるから線型性が従う。さらに  $\gamma$  の逆向きの曲線は  $P_\gamma$  の逆写像を与えるので、同型が言える。

命題 9.4. 曲線  $\gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow M$  に対して  $\gamma(0) = p$ ,  $\dot{\gamma}(0) = v$  とおく。このとき  $Y \in \mathfrak{X}(M)$  に対して

$$\nabla_v Y = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{P_t^{-1} Y(\gamma(t)) - Y(p)}{t}$$

である。ただし  $P_t$  は  $\gamma|_{[0,t]}$  に関する平行移動である。

とくに  $\nabla$  がリーマン接続の場合は、次が成り立つ:

命題 9.5. リーマン多様体  $M$  上の曲線  $\gamma: [a, b] \rightarrow M$  に関する平行移動は内積をもつ線型空間  $T_{\gamma(a)}M$  と  $T_{\gamma(b)}M$  の間の等長変換を与える。

証明：接ベクトル  $X, Y \in T_{\gamma(a)}M$  に対して  $X(a) = X, Y(a) = Y$  を満たし， $\gamma$  に沿って平行なベクトル場  $X(t), Y(t)$  をとれば， $\nabla$  がリーマン接続であるから， $X(t), Y(t)$  の平行性より

$$\frac{d}{dt} \langle X(t), Y(t) \rangle = \langle \nabla_{d/dt} X(t), Y(t) \rangle + \langle X(t), \nabla_{d/dt} Y(t) \rangle = 0$$

が成り立つ．したがって  $\langle X(t), Y(t) \rangle$  は  $\gamma$  に沿って定数なので，とくに

$$\langle P_\gamma(X), P_\gamma(Y) \rangle = \langle X(b), Y(b) \rangle = \langle X(a), Y(a) \rangle = \langle X, Y \rangle$$

が成り立つ．

曲線  $\gamma$  が測地線である，とは  $\nabla_{d/dt} \dot{\gamma} = 0$  が成り立つ，すなわち速度ベクトル  $\dot{\gamma}$  が  $\gamma$  に沿って平行となることであった．したがって，命題 9.5 から次がわかる．

命題 9.6. リーマン多様体上の測地線  $\gamma$  に対して

- (1)  $|\dot{\gamma}|$  は一定である．
- (2)  $\gamma$  に沿う平行なベクトル場  $X(t)$  に対して  $\langle \dot{\gamma}, X \rangle$  は一定である．とくにある 1 点で  $X$  と  $\dot{\gamma}$  が直交しているならば，至るところで直交している．

測地線 測地線であるという性質はパラメータのとり方に依存する．とくに測地線のパラメータは弧長パラメータの定数倍でなければならない．さらに，測地線  $\gamma(t)$  に対して  $\tilde{\gamma}(t) = \gamma(kt)$  ( $k$  は定数) はまた測地線である．したがって，測地線は，測地線である，という性質を保ったまま弧長パラメータで表すことができる．

命題 9.7. リーマン多様体  $(M, g)$  上の 2 点を結ぶ最短線が存在するならば，それは (パラメータを取り直せば) 測地線となる．

証明：曲線  $\gamma(t)$  が 2 点  $p, q \in M$  を結ぶ最短線とする．とくに，パラメータを取り替えることで， $t$  は弧長パラメータ ( $0 \leq t \leq L$ ) として一般性を失わない．

曲線  $\gamma$  の (端を固定した) 変分 variation とは，可微分写像

$$\begin{aligned} F: (-\delta, \delta) \times [0, L] &\ni (\varepsilon, t) \mapsto F(\varepsilon, t) = \gamma_\varepsilon(t) \in M, \\ F(0, t) &= \gamma_0(t) = \gamma(t), \\ F(\varepsilon, 0) = \gamma_\varepsilon(0) &= \gamma(0) = p, \quad F(\varepsilon, L) = \gamma_\varepsilon(L) = \gamma(L) = q \end{aligned}$$

を満たすものである．各  $\varepsilon$  に対して  $\gamma_\varepsilon$  は曲線  $\gamma$  を端点を固定して変形した曲線とすることができる．ただし  $t$  は  $\gamma_\varepsilon$  の弧長パラメータとは限らない．

変分  $F$  に対して

$$V(t) = \left. \frac{\partial}{\partial \varepsilon} \right|_{\varepsilon=0} F(\varepsilon, t)$$

で与えられる  $\gamma$  に沿ったベクトル場を  $F$  の変分ベクトル場という． $\gamma_\varepsilon(0), \gamma_\varepsilon(L)$  は  $\varepsilon$  によらずに一定であるから， $V(0) = V(L) = 0$  であることがわかる．

逆に， $V(0) = V(L) = 0$  を満たす任意の  $\gamma$  に沿うベクトル場  $V$  に対して，それを変分ベクトル場にもつ  $\gamma$  の変分が存在する．実際，もし  $\gamma$  の像が一つの座標系  $(x^j)$  で覆えるときは， $V = \sum V^j(t) \partial_j$  と書いて

$$F(\varepsilon, t) = (x^1(t) + \varepsilon V^1, \dots, x^m(t) + \varepsilon V^m) \quad \gamma(t) = (x^1(t), \dots, x^m(t))$$

とおけばよい．一枚の座標系で覆えないときは，(曲線の像の) 単位の分割を用いてこのような変分を「つなげる」．さて，曲線  $\gamma$  の最短性より， $\gamma_\varepsilon$  の長さは  $\gamma$  より短くない．したがって

$$\left. \frac{d}{d\varepsilon} \right|_{\varepsilon=0} \mathcal{L}(\gamma_\varepsilon) = 0 \quad \mathcal{L}(\gamma_\varepsilon) = \int_0^L |\dot{\gamma}_\varepsilon(t)| dt$$

が、任意の変分  $\{\gamma_\varepsilon\}$  に対して成立する。ただし  $\mathcal{L}(\gamma)$  は曲線  $\gamma$  の長さである。この式の左辺の微分を計算しよう：

$$\begin{aligned}
\frac{d}{d\varepsilon}\Big|_{\varepsilon=0} \mathcal{L}(\gamma_\varepsilon) &= \frac{d}{d\varepsilon}\Big|_{\varepsilon=0} \int_0^L \langle \dot{\gamma}_\varepsilon, \dot{\gamma}_\varepsilon \rangle^{1/2} dt \\
&= \int_0^L \frac{\partial}{\partial \varepsilon}\Big|_{\varepsilon=0} \langle \dot{\gamma}_\varepsilon, \dot{\gamma}_\varepsilon \rangle^{1/2} dt \\
&= \int_0^L \frac{\frac{\partial}{\partial \varepsilon}\Big|_{\varepsilon=0} \langle \dot{\gamma}_\varepsilon, \dot{\gamma}_\varepsilon \rangle}{2 \langle \dot{\gamma}, \dot{\gamma} \rangle^{1/2}} dt \\
&= \int_0^L \langle \nabla_{\partial/\partial \varepsilon} \dot{\gamma}_\varepsilon, \dot{\gamma}_\varepsilon \rangle\Big|_{\varepsilon=0} dt \\
&= \int_0^L \left\langle \nabla_{\partial/\partial t} \frac{\partial}{\partial \varepsilon}\Big|_{\varepsilon=0} \gamma_\varepsilon, \dot{\gamma} \right\rangle dt \\
&= \int_0^L \langle \nabla_{\partial/\partial t} V(t), \dot{\gamma} \rangle dt \\
&= \int_0^L \left[ \frac{d}{dt} \langle V(t), \dot{\gamma} \rangle - \langle V(t), \nabla_{d/dt} \dot{\gamma} \rangle \right] dt \\
&= \langle V(t), \dot{\gamma} \rangle\Big|_0^L - \int_0^L \langle V(t), \nabla_{d/dt} \dot{\gamma} \rangle dt \\
&= - \int_0^L \langle V(t), \nabla_{d/dt} \dot{\gamma} \rangle dt
\end{aligned}$$

となる。仮定より、この右辺の値がいかなる変分に対しても 0 とならなければならない。そこで  $\varphi(0) = \varphi(L) = 0$  をみたく正の値をとる実数値関数  $\varphi(t)$  をとり、 $V = \varphi \nabla_{d/dt} \dot{\gamma}$  とおけば、

$$\int_0^L \langle V(t), \nabla_{d/dt} \dot{\gamma} \rangle dt = \int_0^L \varphi(t) \langle \nabla_{d/dt} \dot{\gamma}, \nabla_{d/dt} \dot{\gamma} \rangle dt = 0$$

を得る。 $\varphi$  の正値性と計量の正値性から、これが成り立つためには  $\nabla_{d/dt} \dot{\gamma} = 0$  でなければならない。

指数写像 常微分方程式の基本定理より任意の  $X \in TM$  を初速度とする測地線が十分短い範囲で存在する。そこで  $X \in T_p M$  に対して

$$(9.2) \quad \gamma_X = [\gamma_X(0) = p, \dot{\gamma}_X(0) = X \text{ を満たす測地線}] \quad X \in T_p M$$

とする。定数  $k$  に対して  $\gamma_X(kt)$  もまた測地線であって、その初速度は  $kX$  であることから、測地線の一意性を用いれば

$$(9.3) \quad \gamma_{kX}(t) = \gamma_X(kt)$$

を得る。ただし、 $t$  は左辺あるいは右辺が存在するようなパラメータの値である。いま

$$\delta_X := \sup\{\delta \in \mathbf{R}_+ \mid \gamma_X \text{ は区間 } [0, \delta) \text{ で定義される}\} > 0, \quad X \in T_p M$$

とおく。ここで  $\{X \in T_p M \mid |X| = 1\}$  は球面と同相であるからコンパクトであることに注意すれば、

$$\delta := \inf\{\delta_X \mid X \in T_p M, |X| = 1\}$$

は正の数である。これを用いて、内積が与えられた線型空間  $T_p M$  の原点の近傍

$$U_{p,\delta} := \{X \in T_p M \mid |X| < \delta\}$$

をとる。

ベクトル  $X \in U_{p,\delta}$  に対して  $\gamma_{X/|X|}$  は  $[0, \delta)$  で定義されているから、 $\gamma_X$  の定義域は  $[0, 1)$  を含む。

定義 9.8. これまでの記号の下,

$$\exp_p: U_{p,\delta} \ni X \mapsto \gamma_X(1) \in M$$

を点  $p$  における指数写像 *exponential map* という.

定義から

$$(9.4) \quad \gamma_X(t) := \exp_p tX \quad (X \in T_p M)$$

が成り立つ.

例 9.9. 単位球面  $S^n(1)$  上の点  $p$  と  $v \in T_p S^n(1)$  に対して

$$\exp_p v = (\cos kt)p + (\sin kt)\frac{v}{k} \quad k = |v|$$

である.

接空間  $T_p M$  は内積  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  によってユークリッド空間と同一視される. そこで  $T_p M$  の原点  $0$  における接空間  $T_0(T_p M)$  を  $T_p M$  と同一視すれば,  $(d\exp_p)_0$  は  $T_p M$  から  $T_p M$  への線型写像である.

補題 9.10.

$$(d\exp_p)_0 = \text{id} = \text{恒等写像.}$$

証明:  $T_p M$  の原点を通る曲線  $\nu(t) = tX$  ( $X \in T_p M$ ) を取ると,  $\dot{\nu}(0) = X$  であるから,

$$(d\exp_p)_0(X) = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \exp_p(\nu(t)) = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \exp_p tX = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \gamma_X(t) = X$$

である.

したがって, 逆関数定理より, 十分小さな正の数  $\delta'$  に対して

$$\exp_p: T_p M \supset U_{p,\delta'} \rightarrow V_p = \exp_p(U_{p,\delta'}) \subset M$$

は可微分同相写像である. とくに  $T_p M$  をユークリッド空間と同一視すれば,  $p$  の近傍  $V_p$  から  $T_p M$  への写像  $\exp_p^{-1}$  は  $M$  の座標系を与える. これを正規座標系 *normal coordinate system* とよぶ.

指数写像とヤコビ場

定義 9.11. 測地線  $\gamma(t)$  に沿うベクトル場  $Y(t)$  が  $\gamma$  に沿う ヤコビ場 *Jacobi field* であるとは,

$$\nabla_{d/dt} \nabla_{d/dt} Y - R(\dot{\gamma}, Y)\dot{\gamma} = 0$$

を満たすことである.

補題 9.12. 測地線  $\gamma: [0, \delta) \rightarrow M$  を固定する. このとき, 任意のベクトル  $Y_0, Z_0 \in T_p M$  ( $p = \gamma(0)$ ) に対して  $\gamma$  に沿うヤコビ場  $Y$  で  $Y(0) = Y_0, \nabla_{d/dt} Y(0) = Z_0$  となるものがただ一つ存在する.

証明: 局所座標系を用いれば,  $Y(t)$  がヤコビ場であるための必要十分条件は  $Y$  の成分  $Y^j$  に関する 2 階の線型常微分方程式になる.

大きさ 1 の接ベクトルからなる集合

$$S_p M = \{X \in T_p M \mid |X| = 1\}$$

は  $T_p M$  内の球面と見なすことができる． $S_p M$  内の曲線

$$\xi: (-\varepsilon, \varepsilon) \ni u \mapsto \xi(u) \in S_p M$$

に対して

$$(9.5) \quad F: [0, \delta) \times (-\varepsilon, \varepsilon) \ni (t, u) \mapsto F(t, u) = \exp_p t\xi(u) \in M$$

とおく．

補題 9.13. 式 (9.5) に対して，測地線  $\gamma(t) = F(t, 0)$  に沿うベクトル場

$$Y(t) := \left. \frac{\partial}{\partial u} \right|_{u=0} F(t, u)$$

は  $\dot{\gamma}$  に直交し  $Y(0) = 0$  となるヤコビ場である．

証明：  $u = 0$  において

$$\begin{aligned} \nabla_{d/dt} Y &= \nabla_{\partial/\partial t} \left( \frac{\partial}{\partial u} \exp_p t\xi(u) \right) \\ &= \nabla_{\partial/\partial u} \left( \frac{\partial}{\partial t} \exp_p t\xi(u) \right) \\ &= \nabla_{\partial/\partial u} \dot{\gamma}_{\xi(u)}(t) \\ \nabla_{d/dt} \nabla_{d/dt} Y &= \nabla_{\partial/\partial t} \nabla_{\partial/\partial u} \dot{\gamma}_{\xi(u)}(t) \\ &= \nabla_{\partial/\partial u} \nabla_{\partial/\partial t} \dot{\gamma}_{\xi(u)}(t) + R \left( \frac{\partial F}{\partial t}, \frac{\partial F}{\partial u} \right) \dot{\gamma}_{\xi(u)}(t) \\ &= \nabla_{\partial/\partial u} \nabla_{\partial/\partial t} \dot{\gamma}(t) + R(\dot{\gamma}(t), Y(t)) \dot{\gamma}(t) \\ &= R(\dot{\gamma}(t), Y(t)) \dot{\gamma}(t) \end{aligned}$$

が成り立つ．

ヤコビ場  $Y$  が  $\dot{\gamma}$  に直交することは

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \langle Y, \dot{\gamma} \rangle &= \langle \nabla_{d/dt} Y, \dot{\gamma} \rangle + \langle Y, \nabla_{d/dt} \dot{\gamma} \rangle = \langle \nabla_{d/dt} Y, \dot{\gamma} \rangle = \langle \nabla_{\partial/\partial u} \dot{\gamma}_{\xi(u)}, \dot{\gamma}_{\xi(u)} \rangle \\ &= \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial u} \langle \dot{\gamma}_{\xi(u)}, \dot{\gamma}_{\xi(u)} \rangle = \frac{1}{2} \frac{\partial}{\partial u} 1 = 0 \end{aligned}$$

であることと  $Y(0) = 0$  から得られる．

## 問題

9-1 命題 9.7 の証明のための式変形を詳細に追いなさい。とくに一つ一つの等号が成り立つ理由を確かめなさい。

9-2  $T_p M$  に内積  $\langle \cdot, \cdot \rangle$  に関する正規直交基底  $\{e_1, \dots, e_m\}$  を取り,

$$T_p M \ni X = x^1 e_1 + \dots + x^m e_m \leftrightarrow (x^1, \dots, x^m) \in \mathbf{R}^m$$

において  $T_p M$  を  $\mathbf{R}^m$  と同一視すると,  $(x^1, \dots, x^m)$  は  $p$  の回りの正規座標系と見なすことができる。この座標系に関するクリストッフェル記号  $\Gamma_{ij}^k$  は点  $p$  において 0 となることを示しなさい。

9-3 定義 9.11 のヤコビ場の方程式を, 局所座標を用いて表し, それが 2 階の線型常微分方程式であることを確かめなさい。

9-4 補題 9.13 の証明の式変形一つ一つの理由を確かめなさい。

9-5 (問題追加) 双曲平面

$$(D, g) = \left( D = \{(x, y) \in \mathbf{R}^2, x^2 + y^2 < 1\}, g = \frac{4 dx dy}{(1 - x^2 - y^2)^2} \right)$$

の 2 点  $(0, 0)$  と  $(0, L)$  ( $0 < L < 1$ ) を結ぶ最短線は測地線になることを確かめなさい。

9-6 (問題追加) 双極空間  $H^n$  をミンコフスキー空間  $\mathbf{R}_1^{n+1}$  の双曲面とみなす。双曲空間上の 2 点を結ぶ最短線は測地線であることを用いて  $x, y \in H^n \subset \mathbf{R}_1^{n+1}$  の距離は  $\cosh^{-1}(-\langle x, y \rangle)$  となることを示しなさい。