

# Równanie geodezyjnej z równań Eulera–Lagrange’a

wersja 1.0.β z 09 listopada 2006

Maciej Borodzick

Poniżej prezentuję rachunki, które prawie zostały wykonane na ćwiczeniach. Nie są one trudne.

Niech  $\Omega \subset \mathbb{R}^n$  będzie obszarem a  $\{g_{ij}(x)\}_{i,j=1}^n$  — strukturą Riemanna na  $\Omega$ , gdzie  $x = (x_1, \dots, x_n)$ . Dla krzywej  $\gamma : [a, b] \rightarrow \Omega$ ,  $\gamma(t) = (\gamma_1(t), \dots, \gamma_n(t))$  określamy długość wzorem:

$$(1) \quad l[\gamma] = \int_a^b \left( \sum_{i,j=1}^n g_{ij}(\gamma(t)) \dot{\gamma}_i(t) \dot{\gamma}_j(t) \right)^{1/2} dt.$$

Naszym zadaniem jest znalezienie równania na minimum tego funkcjonału.

Niech  $R : \Omega \times \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  będzie określone wzorem  $R(x, y) = \sum_{i,j=1}^n g_{ij}(x) y_i y_j$ . Wtedy wzór (1) można przepisać w postaci

$$l[\gamma] = \int_a^b R(\gamma(t), \dot{\gamma}(t))^{1/2} dt.$$

W związku z tym funkcja działania (oznaczana do tej pory przez  $L$  to nic innego jak  $R^{1/2}$ . Obliczmy pochodną  $R^{1/2}(x, y)$  po  $x_k$  i po  $y_k$ :

$$(2) \quad \frac{\partial R^{1/2}}{\partial x_k} = \frac{1}{2} R^{-1/2} \frac{\partial R}{\partial x_k} = \frac{1}{2R} \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial g_{ij}}{\partial x_k}(x) y_i y_j.$$

oraz

$$(3) \quad \frac{\partial R^{1/2}}{\partial y_k} = \frac{1}{2} R^{-1/2} \frac{\partial R}{\partial y_k} = \frac{1}{R} \sum_{i=1}^n g_{ik}(x) y_i.$$

Ostatnia równość wynika z faktu, że

$$\frac{\partial}{\partial y_k} g_{ij}(x) y_i y_j = g_{ij}(x) y_i \frac{\partial y_j}{\partial y_k} + g_{ij}(x) \frac{\partial y_i}{\partial y_k} y_j = g_{ij}(y_i \delta_{jk} + y_j \delta_{ik}).$$

Wstawiając pod  $x$  i  $y$  odpowiednio  $\gamma$  i  $\dot{\gamma}$  w (3) uzyskujemy

$$(4) \quad \frac{1}{R} \sum_{i=1}^n g_{ik}(\gamma(t)) \dot{\gamma}_i(t).$$

Następnie musimy tę wielkość zróżniczkować po  $t$ . Zauważmy, że

$$(5) \quad \frac{d}{dt} \left( \sum_{i=1}^n g_{ik}(\gamma(t)) \dot{\gamma}_i(t) \right) = \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial g_{ik}}{\partial x_j} \dot{\gamma}_i(t) \dot{\gamma}_j(t) + \sum_{i=1}^n g_{ik}(\gamma(t)) \ddot{\gamma}_i(t).$$

Z drugiej strony możemy przyjąć, że krzywa  $\gamma$  jest sparametryzowana długością łuku, to znaczy  $R \equiv \text{const}$ . Istotnie, niech  $\tilde{\gamma}(u)$  będzie dowolną parametryzacją,  $\tilde{\gamma} : [c, d] \rightarrow \Omega$ . Niech  $f : [c, d]$  będzie zadane przez

$$f(u) = \int_c^u R(\tilde{\gamma}(t), \dot{\tilde{\gamma}}(t))^{1/2} dt.$$

Wtedy  $f$  jest monotoniczna i ciągła, więc istnieje funkcja odwrotna  $g : [0, l] \rightarrow [c, d]$ , gdzie  $l = f(d)$  jest długością krzywej. Wtedy, jak łatwo sprawdzić, jeśli przyjmiemy  $\gamma(t) = \tilde{\gamma}(g(t))$ , to  $R(\gamma(t), \dot{\gamma}(t)) \equiv \text{const}$ .

Skoro tak, to  $\frac{d}{dt}R(\gamma(t), \dot{\gamma}(t)) = 0$ . A więc pochodna po  $t$  wielkości (4) wynosi

$$\frac{1}{R} \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial g_{ik}}{\partial x_j} \dot{\gamma}_i(t) \dot{\gamma}_j(t) + \sum_{i=1}^n g_{ik}(\gamma(t)) \ddot{\gamma}_i(t).$$

Wstawiając do równania Eulera–Lagrange’a:  $\frac{\partial L}{\partial y_k} - \frac{d}{dt} \frac{\partial L}{\partial z_k} = 0$  otrzymujemy

$$(6) \quad \frac{1}{R} \left( \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial g_{ij}}{\partial x_k}(\gamma(t)) \dot{\gamma}_i \dot{\gamma}_j - \sum_{i,j=1}^n \frac{\partial g_{ik}}{\partial x_j} \dot{\gamma}_i(t) \dot{\gamma}_j(t) - \sum_{i=1}^n g_{ik}(\gamma(t)) \ddot{\gamma}_i(t) \right) = 0$$

Czyli

$$(7) \quad \forall k = 1, \dots, n \quad \sum_{i=1}^n g_{ik} \ddot{\gamma}_i - \sum_{i,j=1}^n \left( \frac{\partial g_{ij}}{\partial x_k} \dot{\gamma}_i \dot{\gamma}_j - \frac{\partial g_{ik}}{\partial x_j} \dot{\gamma}_i(t) \dot{\gamma}_j(t) \right) = 0$$

Otrzymane równanie nazywamy **równaniem geodezyjnej**. Tak naprawdę, mamy tutaj do czynienia z układem  $n$  równań różniczkowych, nieliniowych rzędu dwa.

Dla przykładu rozpatrzmy metrykę indukowaną ze sfery. Jak zostało pokazane macierz tej metryki w punkcie  $(x_1, x_2)$  ma postać  $\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & \cos^2(x_1) \end{pmatrix}$ . Jeśli podstawimy  $k = 1$ , to równanie (7) przyjmuje następującą postać

$$(8) \quad \ddot{\gamma}_1(t) - \sin(2\gamma_1(t)) \dot{\gamma}_2^2(t) = 0,$$

podczas gdy dla  $k = 2$  otrzymujemy

$$(9) \quad \cos^2 \gamma_1 \cdot \ddot{\gamma}_2 + \sin(2\gamma_1(t)) \dot{\gamma}_1 \dot{\gamma}_2 = 0.$$

**Zadanie 1.** Znajdź rozwiązania równań (8) i (9) takich, że  $\gamma_1 \equiv 0$  i  $\gamma_2 \equiv 0$ .

**Zadanie 2.** Niech  $v$  i  $w$  będą dwoma prostopadłymi wektorami długości 1. Napisz równanie okręgu o środku w zerze i promieniu 1 należącego do płaszczyzny rozpiętej przez  $v$  i  $w$ .

**Zadanie 3.** Pokaż, że wszystkie okręgi takie, jak w poprzednim zadaniu, spełniają równania (8) i (9).