

Сопряженные точки. — Вторая вариация длины. — Формула для второй вариации. — Редукция задачи. — Минимальные поля и поля Якоби. — Вариация Якоби. — Поля Якоби и сопряженные точки. — Свойства полей Якоби. — Минимальность нормальных полей Якоби. — Доказательство теоремы Якоби.

В этой лекции, возвращаясь к общей теории римановых пространств, мы на примере геодезических рассмотрим вопрос о необходимых условиях того, что экстремаль является кривой минимума (геодезическая — кратчайшей). Этот вопрос непосредственно примыкает к материалу лекции 12, но лишь теперь у нас имеется все необходимое, чтобы его успешно рассмотреть. Оказывается, что ответ на него тесно связан с критическими точками (или, точнее, с критическими значениями) экспоненциального отображения.

Сопряженные точки Пусть \mathcal{X} — риманово пространство, p_0 — его произвольная точка и $\gamma: t \mapsto \exp_{p_0} tA$, $A = \dot{\gamma}(0)$, — произвольная геодезическая, проходящая при $t = 0$ через точку p_0 .

Определение 1. Говорят, что точка $q = \exp_{p_0} t_0 A$, $t_0 > 0$, геодезической γ сопряжена точке p_0 (или с точкой p_0) вдоль геодезической γ , если она является критическим значением экспоненциального отображения, т. е. если вектор $t_0 A$ служит критической точкой этого отображения (линейное отображение

$$(d \exp_{p_0})_{t_0 A}: T_{p_0} \mathcal{X} \rightarrow T_q \mathcal{X}$$

имеет нетривиальное ядро; как всегда, мы отождествляем $T_{t_0 A}(T_{p_0} \mathcal{X})$ с $T_{p_0} \mathcal{X}$).

Заметим, что это определение имеет смысл в произвольном пространстве аффинной связности \mathcal{X} .

Так как множество всех критических точек экспоненциального отображения очевидным образом замкнуто (и не содержит вектора 0), то — в случае, когда множество сопряженных точек непусто — среди всех сопряженных точек на

геодезической γ существует точка с наименьшим $t_0 > 0$. Она называется *первой сопряженной точкой*.

Основной целью этой лекции является доказательство следующей теоремы, известной как теорема Якоби.

Теорема 1. *Если геодезическая $\gamma: I \rightarrow \mathcal{X}$, $\gamma(0) = p_0$, является кратчайшей, то ни одна ее точка — за возможным исключением конечной точки $p_1 = \gamma(1)$ — не сопряжена с точкой p_0 .*

Для доказательства этой теоремы нам нужно связать сопряженные точки с вариациями геодезических.

Вторая вариация длины В соответствии с общими определениями лекции 11 *вариацией* кривой $\gamma: I \rightarrow \mathcal{X}$ называется такое гладкое отображение

$$\varphi: [0, 1] \times (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow \mathcal{X}, \quad (1)$$

что $\varphi(t, 0) = \gamma(t)$ для любого $t \in I$. Вариация φ естественным образом отождествляется с семейством $\{\gamma_\tau\}$ кривых

$$\gamma_\tau: t \mapsto \varphi(t, \tau), \quad -\varepsilon < \tau < \varepsilon, \quad 0 \leq t \leq 1. \quad (2)$$

Вариация φ называется *вариацией с закрепленными концами*, если $\varphi(0, \tau) = \gamma(0)$ и $\varphi(1, \tau) = \gamma(1)$ для любого τ , $|\tau| < \varepsilon$ (все кривые (2) начинаются и кончатся в одних и тех же точках).

Нам будет удобно несколько расширить понятие вариации и допускать к рассмотрению *кусочно гладкие вариации*. По определению каждая такая вариация является непрерывным отображением вида (1) (удовлетворяющим условию $\varphi(t, 0) = \gamma(t)$, $0 \leq t \leq 1$), для которого

а существует такое разбиение

$$0 = t_0 < t_1 < \dots < t_r = 1$$

отрезка $I = [0, 1]$ (свое для каждой вариации φ), что на каждом прямоугольнике $[t_{i-1}, t_i] \times (-\varepsilon, \varepsilon)$, $i = 1, \dots, r$, отображение φ гладко;

\mathbf{b} векторное поле $X: t \mapsto X(t)$, определенное формулой

$$X(t) = \frac{\partial \varphi}{\partial \tau}(t, 0), \quad 0 \leq t \leq 1, \quad (3)$$

является кусочно гладким непрерывным векторным полем на кривой γ (и, значит, во всех точках кривой γ кроме точек

$\gamma(t_i)$, $i = 0, \dots, r$, определена его ковариантная производная $\frac{\nabla X}{dt}$, являющаяся вне этих точек гладким векторным полем на γ).

Заметим, что для вариации с закрепленными концами поле X равно нулю при $t = 0$ и $t = 1$.

Для кусочно гладкой вариации φ каждая кривая γ_τ кусочна гладка, и потому определена ее длина

$$s_\varphi(\tau) = \int_0^1 |\dot{\gamma}_\tau(t)| dt, \quad -\varepsilon < \tau < \varepsilon.$$

При этом ввиду условия б функция $s = s_\varphi(\tau)$ дифференцируема в точке $\tau = 0$ интервала $(-\varepsilon, \varepsilon)$.

С другой стороны, если φ является вариацией с закрепленными концами, то в случае, когда кривая γ является кратчайшей, функция $s = s_\varphi(\tau)$ имеет в точке $\tau = 0$ минимум, а в случае, когда кривая γ является геодезической, в точке $\tau = 0$ имеет место равенство $s'_\varphi(0) = 0$ (штрихом мы обозначаем дифференцирование по τ). Поскольку, как известно из элементарного курса анализа, при $s'_\varphi(0) = 0$ и $s''_\varphi(0) < 0$ точка $\tau = 0$ не может быть точкой минимума функции $s = s_\varphi(\tau)$ (она будет точкой локального максимума), мы видим, следовательно, что для доказательства теоремы 1 нам достаточно доказать следующее предложение (часто также называемое теоремой Якоби).

Предложение 1. Если для некоторого t_0 , $0 < t_0 < 1$, точка $q = \gamma(t_0)$ сопряжена с точкой $p_0 = \gamma(0)$ вдоль геодезической $\gamma: I \rightarrow X$, то существует такая кусочно гладкая вариация φ кривой γ с закрепленными концами, что $s''_\varphi(0) < 0$.

Число $s''_\varphi(0)$ называется второй вариацией длины.

Формула для второй вариации

Чтобы доказать это предложение, мы найдем явную формулу для числа $s''_\varphi(0)$.

Так как по правилам дифференцирования интегралов по параметру

$$s''_\varphi(0) = \int_0^1 (|\dot{\gamma}_\tau(t)|'')|_{\tau=0} dt,$$

то для этого мы прежде всего должны вычислить при $\tau = 0$ вторую производную $|\dot{\gamma}_\tau(t)|'' = \frac{\partial^2}{\partial \tau^2} |\dot{\gamma}_\tau(t)|$ (существующую вне конечного числа точек; в дальнейшем эти точки мы игнорируем).

По определению,

$$|\dot{\gamma}_\tau(t)|^2 = (\dot{\gamma}_\tau(t), \dot{\gamma}_\tau(t)) = \left(\frac{\partial \varphi}{\partial t}, \frac{\partial \varphi}{\partial t} \right)$$

(для упрощения формул мы здесь и в дальнейшем, как правило, опускаем у функций аргументы), и, значит, по правилу дифференцирования скалярного произведения векторных полей (см. формулу (4) лекции 11)

$$|\dot{\gamma}_\tau(t)|' = \frac{1}{|\dot{\gamma}_\tau(t)|} \left(\nabla \frac{\partial \varphi}{\partial \tau}, \frac{\partial \varphi}{\partial t} \right),$$

и, далее,

$$\begin{aligned} |\dot{\gamma}_\tau(t)|'' &= -\frac{1}{|\dot{\gamma}_\tau(t)|^3} \left(\nabla \frac{\partial \varphi}{\partial \tau}, \frac{\partial \varphi}{\partial t} \right)^2 + \\ &+ \frac{1}{|\dot{\gamma}_\tau(t)|} \left[\left(\nabla \nabla \frac{\partial \varphi}{\partial \tau}, \frac{\partial \varphi}{\partial t} \right) + \left(\nabla \frac{\partial \varphi}{\partial \tau}, \nabla \frac{\partial \varphi}{\partial t} \right) \right]. \end{aligned}$$

Так как (см. формулу (17) лекции 2)

$$\frac{\nabla \partial \varphi}{\partial \tau} = \frac{\nabla \partial \varphi}{\partial t},$$

где $\frac{\partial \varphi}{\partial \tau}$ — поле касательных векторов кривой $\tau \mapsto \gamma_\tau(t)$, $t = \text{const}$ (мы по-прежнему опускаем аргументы), и (см. задачу 5 лекции 2)

$$\frac{\nabla \nabla \partial \varphi}{\partial \tau} = \frac{\nabla \nabla \partial \varphi}{\partial t} = \frac{\nabla \nabla \partial \varphi}{\partial \tau} + R_{\varphi(t, \tau)} \left(\frac{\partial \varphi}{\partial \tau}, \frac{\partial \varphi}{\partial t} \right) \frac{\partial \varphi}{\partial \tau},$$

то (см. формулу (3))

$$\left(\frac{\nabla \partial \varphi}{\partial \tau} \right) \Big|_{\tau=0} = \frac{\nabla X}{dt}$$

и

$$\left(\frac{\nabla \nabla \partial \varphi}{\partial \tau} \right) \Big|_{\tau=0} = \frac{\nabla}{dt} \left(\left(\frac{\nabla \partial \varphi}{\partial \tau} \right) \Big|_{\tau=0} \right) + R(X, \dot{\gamma})X,$$

где для упрощения формул мы вместо $R_{\gamma(t)}$ пишем просто R . (Здесь $\dot{\gamma} = \left. \frac{\partial \varphi}{\partial t} \right|_{\tau=0}$ — поле $t \mapsto \dot{\gamma}(t)$ касательных векторов на кривой γ .)

Кроме того, так как (см. формулу (4) лекции 11) для любого поля Y на кривой γ имеет место равенство

$$\left(\frac{\nabla Y}{dt}, \dot{\gamma} \right) = \frac{d}{dt}(Y, \dot{\gamma})$$

(напомним, что поле $\dot{\gamma}$ ковариантно постоянно), то

$$\left(\frac{\nabla}{dt} \left(\left(\frac{\nabla \partial \varphi}{\partial \tau \partial \tau} \right) \Big|_{\tau=0}, \dot{\gamma} \right) = \frac{d}{dt} \left(\left(\frac{\nabla \partial \varphi}{\partial \tau \partial \tau} \right) \Big|_{\tau=0}, \dot{\gamma} \right).$$

Предположив для упрощения формул, что геодезическая γ отнесена к натуральному параметру, т. е. что $|\dot{\gamma}(t)| = 1$, мы для $(|\dot{\gamma}_\tau(t)|'')|_{\tau=0}$ немедленно получим отсюда формулу

$$\begin{aligned} (|\dot{\gamma}_\tau(t)|'')|_{\tau=0} &= - \left(\frac{\nabla X}{dt}, \dot{\gamma} \right)^2 + \frac{d}{dt} \left(\left(\frac{\nabla \partial \varphi}{\partial \tau \partial \tau} \right) \Big|_{\tau=0}, \dot{\gamma} \right) - \\ &\quad - R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma}) + \left(\frac{\nabla X}{dt}, \frac{\nabla X}{dt} \right) \end{aligned}$$

(напомним — см. формулу (2) лекции 15, — что

$$(R(X, \dot{\gamma})X, \dot{\gamma}) = R(\dot{\gamma}, X, X, \dot{\gamma}) = -R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma}).$$

Поскольку

$$\int_0^1 \frac{d}{dt} \left(\left(\frac{\nabla \partial \varphi}{\partial \tau \partial \tau} \right) \Big|_{\tau=0}, \dot{\gamma} \right) dt = \left(\left(\frac{\nabla \partial \varphi}{\partial \tau \partial \tau} \right) \Big|_{\tau=0}, \dot{\gamma} \right) \Big|_{t=0}^{t=1} = 0$$

(ибо ввиду закрепленности вариации φ в концах $\left. \frac{\partial \varphi}{\partial \tau} \right|_{t=0} = 0$ и $\left. \frac{\partial \varphi}{\partial \tau} \right|_{t=1} = 0$ тождественно по τ), этим доказано, что

$$s''_\varphi(0) = \int_0^1 \left[\left(\frac{\nabla X}{dt}, \frac{\nabla X}{dt} \right) - R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma}) - \left(\frac{\nabla X}{dt}, \dot{\gamma} \right)^2 \right] dt. \quad (4)$$

Таким образом, для доказательства предложения 1 (и вместе с ним теоремы 1) нам достаточно найти вариацию φ геодезической γ , для которой правая часть формулы (4) отрицательна.

Редукция задачи. Здесь в первую очередь обращает на себя внимание то обстоятельство, что число $s''_{\varphi}(0)$ зависит только от векторного поля X (и кривой γ). При этом легко видеть, что для любого кусочно гладкого векторного поля X на кривой γ , равного нулю при $t = 0$ и $t = 1$, существует вариация φ с закрепленными концами, индуцирующая по формуле (3) это поле. (На каждом отрезке кривой γ , содержащемся в одной карте и не содержащем точек излома поля X , вариация φ строится очевидным образом; эти частичные вариации без труда склеиваются в единую кусочно гладкую вариацию всей кривой.) Поэтому предложение 1 будет доказано, если мы построим на геодезической γ кусочно гладкое поле X , равное нулю при $t = 0$ и $t = 1$, для которого интеграл в правой части формулы (4) отрицателен.

Поле X называется *полем нормальных векторов* (или, короче, *нормальным полем*), если

$$(X(t), \dot{\gamma}(t)) = 0 \quad \text{для любого } t, 0 \leq t \leq 1.$$

Так как $\left(\frac{\nabla X}{dt}, \dot{\gamma}\right) = \frac{d}{dt}(X, \dot{\gamma})$, то для такого поля интеграл из формулы (4) упрощается и принимает вид

$$\int_0^1 \left[\left(\frac{\nabla X}{dt}, \frac{\nabla X}{dt} \right) - R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma}) \right] dt. \quad (5)$$

Положив для любых a и b , $0 \leq a < b \leq 1$,

$$I_a^b(X) = \int_a^b \left[\left(\frac{\nabla X}{dt}, \frac{\nabla X}{dt} \right) - R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma}) \right] dt, \quad (6)$$

мы видим, что нами доказано следующее предложение.

Предложение 2. Пусть на геодезической $\gamma: I \rightarrow X$ существует такое кусочно гладкое векторное поле X , что

а поле X равно нулю при $t = 0$ и $t = 1$:

$$X(0) = 0, \quad X(1) = 0;$$

б поле X нормально;

в имеет место неравенство

$$I_0^1(X) < 0.$$

Тогда существует такая вариация φ геодезической γ , что $s''_{\varphi}(0) < 0$ (и, значит, геодезическая γ не является кратчайшей). \square

Минимальные поля и поля Якоби **Определение 2.** Поле $X^{(0)}$ на отрезке $\gamma|_{[a,b]}$ геодезической γ , $0 \leq a < b \leq 1$, называется **минимальным полем**, если оно доставляет строгий минимум интегралу (6) в классе всех кусочно гладких полей X на кривой $\gamma|_{[a,b]}$, для которых

$$X(a) = X^{(0)}(a), \quad X(b) = X^{(0)}(b),$$

т. е. если $I_a^b(X) \geq I_a^b(X^{(0)})$ для любого такого поля X , причем равенство имеет место только при $X = X^{(0)}$.

Выбрав в пространстве $T_{p_0} X$ ортонормированный базис

$$A_1, \dots, A_n \quad (7)$$

и параллельно перенеся его во все точки геодезической γ , мы получим на γ векторные поля

$$X_1, \dots, X_n, \quad (8)$$

обладающие тем свойством, что любое поле X на γ единственным образом представляется в виде их линейной комбинации:

$$X = q^1 X_1 + \dots + q^n X_n = q^i X_i,$$

где $q^1 = q^1(t), \dots, q^n = q^n(t)$ — функции на I (гладкие, если поле X гладко, и кусочно гладкие, если поле X кусочно гладко). При этом

$$\frac{\nabla X}{dt} = q^i X_i, \quad (9)$$

где $\dot{q}^i(t) = \frac{dq^i(t)}{dt}$, $i = 1, \dots, n$, так что поле параллельных векторов характеризуется условием $q^i = \text{const}$, $i = 1, \dots, n$. Кроме того, так как поля (8) в каждой точке кривой γ ортонормированы, то

$$\left(\frac{\nabla X}{dt}, \frac{\nabla X}{dt} \right) = \sum_{i=1}^n (\dot{q}^i(t))^2.$$

Наконец,

$$R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma}) = R_{ij,kl} q^i(t) \alpha^j q^k(t) a^l,$$

где $R_{ij,kl} = R_{j,kl}^i$ и α^j — компоненты тензора R_p и вектора $A = \dot{\gamma}(0)$ в базисе (7). [Заметим, что $R_{ij,kl}^0 = (R(X_k, X_l)X_j, X_i)$, $a^i = (\dot{\gamma}, X_i)$ и $\dot{\gamma} = a^i X_i$.]

Это показывает, что интеграл (6) принадлежит к классу интегралов, рассмотренных в лекции 11. Конфигурационным пространством этого интеграла является пространство \mathbb{R}^n , а лагранжиан задается формулой

$$L(q, \dot{q}) = \sum_{i=1}^n (\dot{q}^i)^2 - R_{ij,kl} q^i \alpha^j q^k a^l.$$

Поскольку $\frac{\partial L}{\partial \dot{q}^i} = 2\dot{q}^i$ и

$$\frac{\partial L}{\partial q^i} = -R_{ij,kl} \alpha^j q^k a^l - R_{kj,il} \alpha^j q^k a^l = -(R_{ij,kl} + R_{kj,il}) \alpha^j a^l q^k,$$

уравнения Эйлера — Лагранжа для интеграла (6) имеют вид

$$2\ddot{q}^i(t) + (R_{ij,kl} + R_{kj,il}) \alpha^j a^l q^k(t) = 0.$$

Но согласно тождеству Бианки (формула (3) лекции 15)

$$R_{ij,kl} + R_{jk,il} + R_{ki,jl} = 0,$$

и потому

$$R_{ij,kl} + R_{kj,il} = 2R_{ij,kl} + R_{ki,jl}.$$

При этом, так как тензор $R_{ki,jl}$ кососимметричен по индексам j и l , то

$$R_{ki,jl} \alpha^j a^l = 0.$$

Следовательно, уравнения Эйлера — Лагранжа для интеграла (6) мы можем (после сокращения на 2) записать в следующем виде:

$$\ddot{q}^i(t) + R_{ij,kl} \alpha^j \alpha^l q^k(t) = 0, \quad i \cong 1, \dots, n. \quad (10)$$

Умножив эти уравнения на X_i и просуммировав, мы получим уравнение

$$\ddot{q}^i(t)X_i + \sum_{i=1}^n R_{ij,kl} \alpha^j \alpha^l q^k(t)X_i = 0,$$

где

$$\ddot{q}^i(t)X_i = \frac{\nabla}{dt} \frac{\nabla}{dt} X$$

(ср. формулу (9)), а

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n R_{ij,kl} \alpha^j \alpha^l q^k(t)X_i &= \sum_{i=1}^n (R(X_k, X_l)X_j, X_i) \alpha^j \alpha^l q^k(t)X_i = \\ &= \sum_{i=1}^n (R(X, \dot{\gamma})\dot{\gamma}, X_i)X_i = R(X, \dot{\gamma})\dot{\gamma}. \end{aligned}$$

(Напомним, что базис (8) ортонормирован, и потому $\sum_{i=1}^n (Y, X_i)X_i = Y$ для любого поля Y на γ .)

Это доказывает, что в инвариантной бескоординатной форме уравнения Эйлера — Лагранжа для интеграла (6) имеют вид

$$\frac{\nabla}{dt} \frac{\nabla}{dt} X + R(X, \dot{\gamma})\dot{\gamma} = 0. \quad (11)$$

Определение 3. Уравнение (11) называется *уравнением Якоби*, а его гладкие решения — *полями Якоби* (на геодезической γ).

Таким образом, поля Якоби — это в точности экстремали интеграла I_0^1 , а их ограничения на $[a, b]$ — экстремали интеграла I_a^b (относительно вариаций постоянных на концах отрезка).

В частности, мы видим, что *любое гладкое минимальное поле является полем Якоби*.

Так как в координатах q^1, \dots, q^n уравнение (11) записывается в виде системы (10) линейных дифференциальных уравнений второго порядка, то согласно стандартным

теоремам теории дифференциальных уравнений все поля Якоби на геодезической γ составляют $2n$ -мерное линейное пространство J_γ и каждое поле Якоби X однозначно определяется его начальным значением $X(0)$ и начальным значением $\frac{\nabla X}{dt}(0)$ его ковариантной производной (являющимися векторами пространства $T_{p_0} \mathcal{X}$).

Нас в первую очередь будут интересовать поля Якоби с $X(0) = 0$. Они составляют n -мерное линейное пространство $J_\gamma^{(0)}$, и каждое поле $X \in J_\gamma^{(0)}$ однозначно определяется вектором $\frac{\nabla X}{dt}(0) \in T_{p_0} \mathcal{X}$.

Вариация Якоби Гладкая вариация $\varphi = \{\gamma_\tau\}$ геодезической γ на \mathcal{X} называется *вариацией Якоби*, если она состоит из геодезических и закреплена в точке p_0 , т. е. если

$$\gamma_\tau(t) = \exp_{p_0} t A(\tau), \quad -\varepsilon < \tau < \varepsilon, \quad (12)$$

где $\tau \mapsto A(\tau)$ — некоторая гладкая кривая пространства $T_{p_0} \mathcal{X}$, проходящая при $\tau = 0$ через точку $A = \dot{\gamma}(0)$.

Так как для поля $(t, \tau) \mapsto \dot{\gamma}_\tau(t)$ на поверхности φ имеет место равенство

$$\frac{\nabla}{\partial t} \frac{\nabla}{\partial \tau} \dot{\gamma}_\tau(t) - \frac{\nabla}{\partial \tau} \frac{\nabla}{\partial t} \dot{\gamma}_\tau(t) = R_{\gamma_\tau(t)} \left(\dot{\gamma}_\tau(t), \frac{\partial \gamma_\tau(t)}{\partial \tau} \right) \dot{\gamma}_\tau(t)$$

(см. задачу 5 лекции 2), а

$$\frac{\nabla}{\partial t} \dot{\gamma}_\tau(t) = 0,$$

то

$$\frac{\nabla}{\partial t} \frac{\nabla}{\partial \tau} \dot{\gamma}_\tau(t) + R_{\gamma_\tau(t)} \left(\frac{\partial \gamma_\tau(t)}{\partial \tau}, \dot{\gamma}_\tau(t) \right) \dot{\gamma}_\tau(t) = 0.$$

Полагая $\tau = 0$ (и опуская, как всегда, аргументы), мы немедленно получим отсюда, что индуцированное вариацией (12) поле (3) удовлетворяет уравнению (11), т. е. является полем Якоби.

Так как вариация (12) закреплена при $t = 0$, то $X(0) = 0$, т. е. $X \in J_\gamma^{(0)}$. Кроме того, согласно формуле (17)

лекции 2 имеем

$$\frac{\nabla X}{dt}(t) = \frac{\nabla}{dt} \left(\frac{\partial \gamma_\tau(t)}{\partial \tau} \Big|_{\tau=0} \right) = \left(\frac{\nabla}{\partial \tau} \dot{\gamma}_\tau(t) \right) \Big|_{\tau=0},$$

где справа $\tau \mapsto \dot{\gamma}_\tau(t)$ рассматривается как векторное поле на кривой $\tau \mapsto \gamma_\tau(t)$, $t = \text{const}$. Поскольку при $t = 0$ последняя кривая постоянна и, значит, ковариантные производные полей на этой кривой совпадают с их обыкновенными производными по τ , а каждый вектор $\dot{\gamma}_\tau(0)$ является не чем иным, как вектором $A(\tau)$, этим доказано, что

$$\frac{\nabla X}{dt}(0) = A'(0). \quad (13)$$

Таким образом, для любой вариации Якоби (12) индуцированное векторное поле (3) является полем Якоби из $J_\gamma^{(0)}$, для которого имеет место (13).

В явном виде это поле задается формулой

$$X(t) = (d \exp_{p_0})_{tA}(tA'(0)) \quad (14)$$

(см. формулу (3) лекции IV.14).

Пусть теперь X' — произвольное поле Якоби из $J_\gamma^{(0)}$, и пусть $B = \frac{\nabla X'}{dt}(0)$. Рассмотрим вариацию (12) с

$$A(\tau) = A + \tau B$$

и индуцированное этой вариацией поле Якоби X . Так как $A'(0) = B$, то $\frac{\nabla X}{dt}(0) = \frac{\nabla X'}{dt}(0)$ и, значит, $X = X'$. Следовательно, любое поле Якоби из $J_\gamma^{(0)}$ индуцируется некоторой вариацией Якоби (12).

Итак, поля Якоби из $J_\gamma^{(0)}$ — это в точности векторные поля, индуцированные вариациями Якоби.

Поля Якоби и сопряженные точки Теперь мы уже можем вернуться к сопряженным точкам.

Предложение 3. Точка $q = \gamma(t_0)$, $0 < t_0 \leq 1$, геодезической $\gamma: I \rightarrow X$ тогда и только тогда сопряжена с точкой $p_0 = \gamma(0)$, когда на γ существует такое поле Якоби $X \neq 0$, что $X(0) = 0$ и $X(t_0) = 0$.

Доказательство. Достаточно заметить, что для поля (14) равенство $X(t_0) = 0$ имеет место тогда и только тогда, когда $A'(0) \in \text{Ker}(d \exp_{p_0})_{t_0, A}$, и что $X \neq 0$ тогда и только тогда, когда $A'(0) \neq 0$. \square

Следствие 1. *Отношение сопряженности симметрично, т. е. если точка q сопряжена с точкой p_0 , то точка p_0 сопряжена с точкой q (на геодезической γ , пробегаемой в обратном направлении).*

Доказательство. Уравнение Якоби (11) инвариантно относительно замены $t \mapsto -t$. \square

Следствие 2. *Пусть $0 \leq t_0 < t_1 \leq 1$. Если точка $\gamma(t_1)$ не сопряжена с точкой $\gamma(t_0)$ вдоль геодезической $\gamma|_{[t_0, t_1]}$, то для любых векторов $A_0 \in T_{\gamma(t_0)}\mathcal{X}$, $A_1 \in T_{\gamma(t_1)}\mathcal{X}$ на геодезической $\gamma|_{[t_0, t_1]}$ существует единственное поле Якоби X , для которого*

$$X(t_0) = A_0, \quad X(t_1) = A_1.$$

Доказательство. Без ограничения общности можно считать, что $t_0 = 0$ и $t_1 = 1$.

Рассмотрим отображение $\alpha: X \mapsto (X(0), X(1))$ линейала J_γ в прямую сумму $T_{p_0}\mathcal{X} \oplus T_{p_1}\mathcal{X}$, $p_0 = \gamma(t_0)$, $p_1 = \gamma(t_1)$. Согласно предложению 3 это (очевидно, линейное) отображение инъективно. Но линейные пространства J_γ и $T_{p_0}\mathcal{X} \oplus T_{p_1}\mathcal{X}$ имеют одну и ту же размерность $2n$. Поэтому отображение α биективно. \square

**Свойства
полей Якоби**

Интересно, что предусмотренное предложением 3 поле Якоби X , во-первых, нормально, а во-вторых, интеграл $I_0^t(X)$ для него равен нулю. Это вытекает из следующего общего предложения.

Предложение 4. *Если для поля Якоби X существуют такие точки t_0, t_1 , $0 \leq t_0 < t_1 \leq 1$, что*

$$(X(t_0), \dot{\gamma}(t_0)) = 0, \quad (X(t_1), \dot{\gamma}(t_1)) = 0,$$

то $(X(t), \dot{\gamma}(t)) = 0$ тождественно по t (поле X нормально).

Если же $X(t_0) = 0$ и $X(t_1) = 0$, то

$$I_{t_0}^{t_1}(X) = 0.$$

Доказательство. Так как для любого поля X на γ имеет место равенство

$$\frac{d}{dt}(X, \dot{\gamma}) = \left(\frac{\nabla X}{dt}, \dot{\gamma} \right),$$

(напомним, что $\frac{\nabla \dot{\gamma}}{dt} = 0$), то

$$\frac{d^2}{dt^2}(X, \dot{\gamma}) = \left(\frac{\nabla \nabla X}{dt dt}, \dot{\gamma} \right).$$

Поэтому если X является полем Якоби, то

$$\frac{d^2}{dt^2}(X, \dot{\gamma}) = -(R(X, \dot{\gamma})\dot{\gamma}, \dot{\gamma}) = -R(\dot{\gamma}, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma})$$

и, в силу кососимметричности тензора R по первым двум индексам, полученное выражение равно нулю. Это доказывает, что для любого поля Якоби $X \in J_\gamma$

$$(X(t), \dot{\gamma}(t)) = at + b, \quad \text{где } a, b \in \mathbb{R}. \quad (15)$$

Если теперь $(X(t_0), \dot{\gamma}(t_0)) = 0$ и $(X(t_1), \dot{\gamma}(t_1)) = 0$, то

$$at_0 + b = 0, \quad at_1 + b = 0,$$

что для $t_0 < t_1$ возможно только при $a = b = 0$. Следовательно, $(X, \dot{\gamma}) = 0$.

Далее, так как

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\nabla X}{dt}, X \right) = \left(\frac{\nabla \nabla X}{dt dt}, X \right) + \left(\frac{\nabla X}{dt}, \frac{\nabla X}{dt} \right)$$

и $(R(X, \dot{\gamma})\dot{\gamma}, X) = R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma})$, то для любого поля Якоби X

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\nabla X}{dt}, X \right) = \left(\frac{\nabla X}{dt}, \frac{\nabla X}{dt} \right) - R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma})$$

и, значит,

$$I_{t_0}^{t_1}(X) = \left(\frac{\nabla X}{dt}, X \right) \Big|_{t_0}^{t_1}. \quad (16)$$

Поэтому если $X(t_0) = 0$ и $X(t_1) = 0$, то $I_{t_0}^{t_1}(X) = 0$. \square

Так как $\frac{\nabla}{dt}\dot{\gamma} = 0$ и $R(\dot{\gamma}, \dot{\gamma}) = 0$, то поле $\dot{\gamma}: t \mapsto \dot{\gamma}(t)$ является полем Якоби. По аналогичным соображениям полем Якоби является и поле $X_0: t \mapsto t\dot{\gamma}(t)$.

Поле $\dot{\gamma}$ нигде не обращается в нуль, а поле X_0 обращается в нуль только в точке p_0 (при $t = 0$).

Предложение 5. Любое поле Якоби $X \in J_\gamma$ единственным образом представляется в виде

$$X = aX_0 + b\dot{\gamma} + X^{(0)},$$

где $X^{(0)}$ — нормальное поле Якоби.

При этом $X \in J_\gamma^{(0)}$ тогда и только тогда, когда $b = 0$ и $X^{(0)} \in J_\gamma^{(0)}$.

Доказательство. Без ограничения общности мы можем предполагать, что параметр на геодезической γ натурален ($|\dot{\gamma}| = 1$). Тогда для каждого поля Якоби X имеет место равенство

$$(X - aX_0 - b\dot{\gamma}, \dot{\gamma}) = 0,$$

где a и b — числа из формулы (15), означающее, что поле $X^{(0)} = X - aX_0 - b\dot{\gamma}$ нормально. \square

Следствие 1. Подпространство $J_\gamma^{(00)}$ пространства $J_\gamma^{(0)}$, состоящее из нормальных полей Якоби, имеет размерность $n - 1$. \square

Минимальность нормальных полей Якоби Подобно тому как геодезические локально являются кратчайшими, поля Якоби — по крайней мере, нормальные — локально (на достаточно малых отрезках кривой γ) минимальны. Точное утверждение имеет следующий вид.

Предложение 6. Если на геодезической $\gamma|_{[a,b]}$, $0 \leq a < b \leq 1$, нет точек, сопряженных с точкой $\gamma(a)$, то каждое нормальное поле Якоби $X^{(0)}$ на γ , равно

нулю при $t = a$, минимально на $\gamma|_{[a,b]}$ (его ограничение на $[a,b]$ является минимальным полем на $\gamma|_{[a,b]}$).

Доказательству этого предложения мы предположим некоторые вспомогательные рассуждения.

Пусть

$$X_1, \dots, X_{n-1} \quad (17)$$

— произвольный базис $(n-1)$ -мерного линейного пространства $J_\gamma^{(00)}$. Так как на геодезической нет сопряженных точек и, значит, ни одно поле из $J_\gamma^{(00)}$ при $t > 0$ не обращается в нуль, то при любом $t > 0$ все поля (1) линейно независимы. Поэтому каждое нормальное кусочно гладкое поле X на γ , равное нулю при $t = 0$, единственным образом представляется в виде

$$X = f^i X_i, \quad (18)$$

где f^i , $i = 1, \dots, n-1$, — некоторые кусочно гладкие функции на отрезке $I = [0, 1]$.

Лемма 1. *Имеет место формула*

$$I_0^1(X) = \int_0^1 |f^i X_i|^2 dt + b^i b^j \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) \Big|_{t=1}, \quad (19)$$

где $b^i = f^i(1)$.

Доказательство. Имеем

$$\begin{aligned} \left(\frac{\nabla X}{dt}, \frac{\nabla X}{dt} \right) &= \left(f^i X_i + f^i \frac{\nabla X_i}{dt}, f^i X_i + f^i \frac{\nabla X_i}{dt} \right) = \\ &= |f^i X_i|^2 + 2f^i f^j \left(X_i, \frac{\nabla X_j}{dt} \right) + f^i f^j \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, \frac{\nabla X_j}{dt} \right), \end{aligned}$$

где $|f^i X_i|^2 = (f^i X_i, f^i X_i)$, и аналогично

$$\begin{aligned} R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma}) &= (R(X, \dot{\gamma})\dot{\gamma}, X) = \\ &= f^i f^j (R(X_i, \dot{\gamma})\dot{\gamma}, X_j) = -f^i f^j \left(\frac{\nabla}{dt} \frac{\nabla}{dt} X_i, X_j \right). \end{aligned}$$

Поскольку

$$\frac{d}{dt} \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) = \left(\frac{\nabla}{dt} \frac{\nabla}{dt} X_i, X_j \right) + \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, \frac{\nabla X_j}{dt} \right),$$

отсюда следует, что

$$\begin{aligned} & \left(\frac{\nabla X}{dt}, \frac{\nabla X}{dt} \right) - R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma}) = \\ & = |f^i X_i|^2 + 2f^i f^j \left(X_i, \frac{\nabla X_j}{dt} \right) + f^i f^j \frac{d}{dt} \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right). \end{aligned}$$

С другой стороны,

$$\frac{d}{dt} \left(f^i \frac{\nabla X_i}{dt}, f^j X_j \right) = \frac{d(f^i f^j)}{dt} \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) + f^i f^j \frac{d}{dt} \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right)$$

и

$$\begin{aligned} \frac{d(f^i f^j)}{dt} \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) &= (f^i f^j + f^i f^j) \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) = \\ &= f^i f^j \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) + f^j f^i \left(\frac{\nabla X_j}{dt}, X_i \right). \end{aligned}$$

Поэтому

$$\begin{aligned} & \left(\frac{\nabla X}{dt}, \frac{\nabla X}{dt} \right) - R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma}) = \\ & = |f^i X_i|^2 + f^i f^j \left[\left(X_i, \frac{\nabla X_j}{dt} \right) - \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) \right] + \\ & \quad + \frac{d}{dt} \left(f^i \frac{\nabla X_i}{dt}, f^j X_j \right). \end{aligned}$$

Заметим теперь, что

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt} \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) &= \left(\frac{\nabla}{dt} \frac{\nabla}{dt} X_i, X_j \right) + \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, \frac{\nabla X_j}{dt} \right) = \\ &= \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, \frac{\nabla X_j}{dt} \right) - (R(X_i, \dot{\gamma})\dot{\gamma}, X_j) = \\ &= \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, \frac{\nabla X_j}{dt} \right) - R(X_j, \dot{\gamma}, X_i, \dot{\gamma}), \end{aligned}$$

и аналогично

$$\frac{d}{dt} \left(X_i, \frac{\nabla X_j}{dt} \right) = \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, \frac{\nabla X_j}{dt} \right) - R(X_i, \dot{\gamma}, X_j, \dot{\gamma}).$$

Поскольку правые части этих тождеств совпадают (см. предложение 2 лекции 15), отсюда следует, что

$$\frac{d}{dt} \left[\left(X_i, \frac{\nabla X_j}{dt} \right) - \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) \right] = 0,$$

т. е. что

$$\left(X_i, \frac{\nabla X_j}{dt} \right) - \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) = \text{const.}$$

Но так как $X_i(0) = 0$, $X_j(0) = 0$, то эта константа равна нулю:

$$\left(X_i, \frac{\nabla X_j}{dt} \right) - \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) = 0.$$

Этим доказано, что

$$\left(\frac{\nabla X}{dt}, \frac{\nabla X}{dt} \right) - R(X, \dot{\gamma}, X, \dot{\gamma}) = |f^i X_i|^2 + \frac{d}{dt} \left(f^i \frac{\nabla X_i}{dt}, f^j X_j \right)$$

Интегрируя (и учитывая, что $X_i(0) = 0$), мы немедленно получаем отсюда формулу (19).

Доказательство предложения 6. Без потери общности можно считать, что $a = 0$, $b = 1$, т. е. что ни одна точка геодезической $\gamma: I \rightarrow \mathcal{X}$ не сопряжена с точкой $p_0 = \gamma(0)$ (и, значит, что $X^{(0)} \in J_\gamma^{(00)}$).

Применим формулу (19) к нормальному полю Якоби $X^{(0)}$. Это поле имеет вид (18) с $f^i = \text{const}$. Следовательно

$$I_0^1(X^{(0)}) = b^i b^j \left(\frac{\nabla X_i}{dt}, X_j \right) \Big|_{t=1}$$

и, значит, для любого нормального кусочно гладкого поля X , совпадающего с полем $X^{(0)}$ при $t = 0$ и $t = 1$, имеет место неравенство

$$I_0^1(X) - I_0^1(X^{(0)}) = \int_0^1 |f^i X_i|^2 dt \geq 0.$$

Таким образом,

$$I_0^1(X^{(0)}) \leq I_0^1(X) \quad (20)$$

для любого нормального поля X , причем равенство имеет место только при $X = X^{(0)}$.

Задача 1. Покажите, что для любого кусочно гладкого поля X на геодезической γ имеет место неравенство

$$I_0^1(X^\perp) \leq I_0^1(X),$$

где X^\perp — нормальная составляющая поля X (т. е. такое поле на γ , что для каждого t вектор $X(t) - X^\perp(t)$ коллинеарен вектору $\dot{\gamma}(t)$).

Вместе с неравенством (20) это, очевидно, доказывает предложение 6. \square

Следствие 1. Если на отрезке $\gamma|_{[0, t_0]}$ геодезической γ нет точек, сопряженных с точкой $p_0 = \gamma(0)$, то $I_0^{t_0}(X) \geq 0$ для каждого кусочно гладкого поля X на γ , равного нулю при $t = 0$ и $t = t_0$. \square

Доказательство теоремы Якоби Теперь мы уже можем доказать предложение 1 (и вместе с ним теорему 1).

Доказательство предложения 1. Согласно предложению 3 на $\gamma|_{[0, t_0]}$ существует такое поле Якоби $X^{(0)} \neq 0$ (согласно предложению 4 нормальное), что $X^{(0)}(0) = 0$ и $X^{(0)}(t_0) = 0$, а согласно предложению 1 лекции 1 существует окрестность U точки $q = \gamma(t_0)$, содержащаяся в нормальной окрестности каждой своей точки и, следовательно, такая, что для любой точки $p \in U$ отображение \exp_p не имеет в U критических значений. Поэтому существует такое $\delta > 0$, $\delta \leq t_0$, $t_0 + \delta \leq 1$ (напомним, что по условию $0 < t_0 < 1$), что ни одна точка отрезка $\gamma|_{[t_0 - \delta, t_0 + \delta]}$ геодезической γ не сопряжена с точкой $\gamma(t_0 - \delta)$. В частности, точка $\gamma(t_0 + \delta)$ не сопряжена с точкой $\gamma(t_0 - \delta)$ и, значит (см. следствие 1 предложения 3), на отрезке $[t_0 - \delta, t_0 + \delta]$ существует такое поле Якоби $X^{(1)}$ (согласно предложению 4 нормальное), что

$$X^{(1)}(t_0 - \delta) = X^{(0)}(t_0 - \delta), \quad X^{(1)}(t_0 + \delta) = 0.$$

Мы определим векторное поле X на γ формулами

$$X(t) = \begin{cases} X^{(0)}(t), & \text{если } 0 \leq t \leq t_0 - \delta, \\ X^{(1)}(t), & \text{если } t_0 - \delta \leq t \leq t_0 + \delta, \\ 0, & \text{если } t_0 + \delta \leq t \leq 1. \end{cases}$$

Поле X кусочно гладко и $X(0) = 0$, $X(1) = 0$. Кроме того, так как оба поля $X^{(0)}$ и $X^{(1)}$ нормальны, то поле X также нормально. Поэтому (см. предложение 2) для доказательства предложения 1 достаточно показать, что $I_0^1(X) < 0$.

Так как $X^{(0)}(0) = 0$ и $X^{(0)}(t_0) = 0$, то $I_0^{t_0}(X^{(0)}) = 0$ (см. предложение 4). С другой стороны,

$$\begin{aligned} I_0^1(X) &= I_0^{t_0+\delta}(X) = I_0^{t_0-\delta}(X^{(0)}) + I_{t_0-\delta}^{t_0+\delta}(X^{(1)}) = \\ &= I_0^{t_0}(X^{(0)}) - I_{t_0-\delta}^{t_0}(X^{(0)}) + I_{t_0-\delta}^{t_0+\delta}(X^{(1)}), \end{aligned}$$

и потому

$$I_0^1(X) = I_{t_0-\delta}^{t_0+\delta}(X^{(1)}) - I_{t_0-\delta}^{t_0}(X^{(0)}).$$

Но так как согласно предложению 6 поле $X^{(1)}$ на отрезке $[t_0 - \delta, t_0 + \delta]$ минимально, то

$$I_{t_0-\delta}^{t_0+\delta}(X^{(1)}) < I_{t_0-\delta}^{t_0+\delta}(Y)$$

для любого кусочно гладкого поля Y на $\gamma|_{[t_0-\delta, t_0+\delta]}$, отличного от поля $X^{(1)}$ и такого, что

$$Y(t_0 - \delta) = X^{(0)}(t_0 - \delta), \quad Y(t_0 + \delta) = 0.$$

В частности, это верно для поля Y , определенного формулой

$$Y(t) = \begin{cases} X^{(0)}, & \text{если } t_0 - \delta \leq t \leq t_0, \\ 0, & \text{если } t_0 \leq t \leq t_0 + \delta. \end{cases}$$

Поскольку $I_{t_0-\delta}^{t_0}(X^{(0)}) = I_{t_0-\delta}^{t_0+\delta}(Y)$, это доказывает, что $I_0^1(X) < 0$. \square