

Covariance générale et Objectivité

Quelques réflexions et précisions

Boris Kolev

LMPS, ENS Paris-Saclay

La Rochelle, jeudi 29 juin 2023

OUTLINE

- 1 Qu'est ce que la covariance générale ?
- 2 Conséquence de la covariance générale
- 3 Relativité restreinte et objectivité

OUTLINE

- 1 Qu'est ce que la covariance générale ?
- 2 Conséquence de la covariance générale
- 3 Relativité restreinte et objectivité

INTRODUCTION

- Le principe de **covariance général** comme celui d'**objectivité** ont été (et semblent toujours) sujet à controverse (Norton 1993, Ryskin 1984).
- Une des raisons de ces controverses provient probablement du fait de définitions **trop vagues** de ces principes et d'une mauvaise interprétation du rôle de l'« Univers \mathcal{M} » en relativité générale.

RELATIVITÉ GÉNÉRALE (RG)

Elle se formule en introduisant :

- des fonctionnelles (**Lagrangiens**)

$$\mathcal{L}(g, \Psi, \dots)$$

dépendant de la métrique g (définie sur la variété univers \mathcal{M} de dimension 4) et de divers champs Ψ modélisant la matière, l'électromagnétisme, ...

- et des tenseurs (tenseur d'Einstein, **tenseur énergie-impulsion**, ...)

$$T(g, \Psi, \dots)$$

qui dépendent eux-mêmes de ces champs

et en formulant des **équations de champs**.

QU'EST CE QUE LA COVARIANCE GÉNÉRALE ?

- Est-ce l'invariance des équations de champs par rapport aux changements de coordonnées ?
- Est-ce la possibilité de formuler ces équations de manière intrinsèque ?
- Est-ce la covariance de ces équations par le groupe des difféomorphismes ?

CE QU'EN DIT EINSTEIN

THE MEANING OF RELATIVITY, 1922

“We shall be true to the principle of relativity in its broadest sense if we give such a form to the laws that they are valid in every such four-dimensional system of co-ordinates, that is, if the equations expressing the laws are co-variant with respect to arbitrary transformations.”

En traduisant ...

- Les lois doivent être formulées de telle sorte qu'elles soient indépendantes du système de coordonnées.
- Les équations qui expriment ces lois doivent être covariantes par rapport aux difféomorphismes.

UN EXEMPLE : L'ÉQUATION DES ONDES

- Dans les coordonnées canoniques de \mathbb{R}^4 , elle s'écrit

$$\partial_x^2 f + \partial_y^2 f + \partial_z^2 f - \partial_t^2 f = 0$$

- En introduisant l'opérateur $\square f := \text{tr}(\nabla df)$, elle se réécrit

$$\square f = 0,$$

forme intrinsèque, indépendante du système de coordonnées.

- Cette équation **n'est pas pour autant équivariante par tous les difféomorphismes**. La relation

$$\square(f \circ \varphi) = (\square f) \circ \varphi$$

n'est valable que si φ est une **transformation de Lorentz**.

AUTRE EXEMPLE : PROBLÈME DE RE-PARAMÉTRAGE

On définit sur l'ensemble des courbes $c: I = [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^3$:

- la fonctionnelle **énergie**

$$K(c) = \frac{1}{2} \int_I \|\dot{c}\|^2 dt$$

qui n'est pas invariante par tous les **re-paramétrages** $t \mapsto \tau(t)$ ($\dot{\tau} \neq 0$)

- la fonctionnelle **longueur**

$$L(c) = \int_I \|\dot{c}\| dt$$

qui est invariante par tous les **re-paramétrages** de I .

INVARIANCE PAR LE GROUPE DES DIFFÉOMORPHISMES

- Dans l'exemple précédent, on s'intéresse à des fonctionnelles $\mathcal{L}(c)$ qui dépendent d'une fonction $c: I \rightarrow \mathbb{R}^3$. Le problème posé est celui de l'invariance de ces fonctionnelles par re-paramétrage, *i.e.* par l'action du **groupe des difféomorphismes de I** :

$$c \mapsto \varphi^* c := c \circ \varphi.$$

- En RG, on introduit des fonctionnelles (Lagrangiens) $\mathcal{L}(g, \Psi, \dots)$ qui dépendent de champs définis sur l'univers \mathcal{M} . Le problème posé est celui de l'invariance par le groupe des difféomorphismes de \mathcal{M} qui agit sur les variables g, Ψ, \dots définies sur \mathcal{M} .
- L'univers \mathcal{M} **ne joue finalement qu'un rôle de paramétrage** comme I pour les fonctionnelles énergie et longueur, ou le body \mathcal{B} en mécanique des milieux continus.

COVARIANCE GÉNÉRALE

CHOIX D'UNE DÉFINITION

De nombreux auteurs (dont Souriau 1964) ont depuis adopté la formulation suivante de la covariance générale comme **invariance par le groupe des difféomorphismes**.

Définition

Un Lagrangien $\mathcal{L}(g, \Psi, \dots)$, est covariant général si il vérifie

$$\mathcal{L}(\varphi^* g, \varphi^* \Psi) = \mathcal{L}(g, \Psi),$$

pour tout difféomorphisme φ .

OUTLINE

- 1 Qu'est ce que la covariance générale ?
- 2 Conséquence de la covariance générale
- 3 Relativité restreinte et objectivité

LA FONCTIONNELLE DE HILBERT-EINSTEIN

LE PROTOTYPE DE LA COVARIANCE GÉNÉRALE

- La fonctionnelle

$$\mathcal{H}(g) = \int R_g \operatorname{vol}_g, \quad (R_g \text{ courbure scalaire})$$

est covariante générale

$$\mathcal{H}(\varphi^* g) = \int R_{\varphi^* g} \operatorname{vol}_{\varphi^* g} = \int \varphi^* [R_g \operatorname{vol}_g] = \mathcal{H}(g).$$

- Son gradient L^2 , le **tenseur d'Einstein**

$$\mathbf{G}(g) := \mathbf{Ric}_g - \frac{1}{2} R_g g, \quad (\mathbf{Ric}_g \text{ tenseur de Ricci})$$

vérifie par conséquent

$$\mathbf{G}_{\varphi^* g} = \varphi^* \mathbf{G}(g), \quad \text{et} \quad \operatorname{div}^g \mathbf{G}(g) = 0.$$

CONSÉQUENCE SUR LE TENSEUR ÉNERGIE-IMPULSION

Un tenseur d'énergie-impulsion $T(g, \Psi)$ satisfaisant l'équation d'Einstein

$$\mathbf{G}(g) = T(g, \Psi)$$

doit donc nécessairement vérifié

$$\operatorname{div} T = 0,$$

équation dont Einstein aurait dit « **c'est la mécanique !** ».

Remarque historique

Dans les premiers balbutiements de la formulation de la RG (1913), Einstein avait d'abord proposé comme équation de champ : $\mathbf{Ric}(g) = T$, avant d'y renoncer car bien que le tenseur $\mathbf{Ric}(g)$ soit covariant

$$(\mathbf{Ric}(\varphi^*g) = \varphi^*\mathbf{Ric}(g)),$$

$$\operatorname{div} \mathbf{Ric}(g) \neq 0.$$

COVARIANCE GÉNÉRAL D'UN GRADIENT L^2

Une remarque importante est la suivante.

- Soit $S(g)$ le gradient L^2 d'une fonctionnelle $\mathcal{L}(g)$, invariante par difféomorphisme.
- Alors, $S(g)$ est non seulement invariant par difféomorphisme, *i.e.*

$$S(\varphi^* g) = \varphi^* S(g),$$

mais satisfait aussi

$$\operatorname{div} S(g) = 0.$$

- On va donc exiger du **tenseur énergie-impulsion T** , qu'il dérive d'un Lagrangien ou pas, qu'il **satisfasse ces deux propriétés** (*i.e.* que T soit une forme basique sur l'espace quotient $\operatorname{Met}(\mathcal{M})/\operatorname{Diff}(\mathcal{M})$). C'est l'**expression de la covariance générale pour T** .

LAGRANGIENS LOCAUX

- En général, un Lagrangien n'est pas défini par intégration sur tout l'univers \mathcal{M} mais **seulement sur un ouvert U** et il est de plus **local** (*i.e.* qu'il ne dépend que des valeurs ponctuelles d'un nombre fini de dérivées partielles des champs).
- Ainsi, on écrit par exemple

$$\mathcal{L}_U(g) = \int_U L(g_{\mu\nu}, \partial_\rho g_{\mu\nu}, \partial_\lambda \partial_\rho g_{\mu\nu}) \text{vol}_g.$$

- L'invariance par difféomorphismes se traduit alors par la condition suivante sur la densité lagrangienne L

$$L((\varphi^* g)_{\mu\nu}, \partial_\rho (\varphi^* g)_{\mu\nu}, \partial_\lambda \partial_\rho (\varphi^* g)_{\mu\nu}) = L(g_{\mu\nu}, \partial_\rho g_{\mu\nu}, \partial_\lambda \partial_\rho g_{\mu\nu}) \circ \varphi$$

CONSÉQUENCES SUR LA FORME DU LAGRANGIEN

- Une fonctionnelle locale d'ordre 0

$$\mathcal{L}_U(g) = \int_U L(g_{\mu\nu}) \text{vol}_g$$

invariante par difféomorphismes est constante.

- Une fonctionnelle locale d'ordre 1

$$\mathcal{L}_U(g) = \int_U L(g_{\mu\nu}, \partial_\rho g_{\mu\nu}) \text{vol}_g$$

invariante par difféomorphismes est constante.

- Il faut aller à l'ordre 2 pour obtenir une fonctionnelle non triviale

$$\mathcal{H}(g) = \int (aR_g + b) \text{vol}_g,$$

invariante par difféomorphismes.

PRISE EN COMPTE DE LA MATIÈRE PARFAITE

UNE APPLICATION DE LA COVARIANCE GÉNÉRALE POUR LA FORMULATION NATURELLE DE L'HYPERÉLASTICITÉ RELATIVISTE

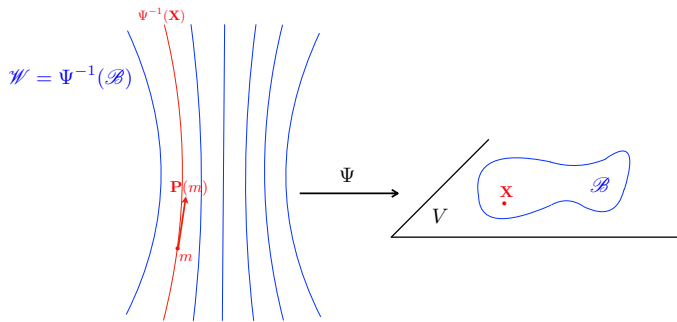
- La modélisation de la **matière parfaite** (comme adoptée par Souriau dès 1958) s'inspire de la théorie de jauge, où les champs de matière sont décrits par des sections d'un fibré vectoriel (ici un fibré trivial).
- Un **champ de matière parfaite** est une fonction vectorielle

$$\Psi : \mathcal{M} \rightarrow V = \mathbb{R}^3.$$

- La notation Ψ pour le champ de matière n'est pas anodine : Ψ est la **fonction d'onde** en mécanique quantique.

LE BODY ET LE TUBE DE MATIÈRE

- La matière est alors décrite par une sous-variété orientable compacte à bord de dimension 3, le **body** $\mathcal{B} \subset V$, qui labelle les particules.
- On suppose en outre que Ψ est une submersion, et donc que $\mathcal{W} := \Psi^{-1}(\mathcal{B})$ est fibré par les lignes d'univers des particules $\Psi^{-1}(\mathbf{X})$, $\mathbf{X} \in \mathcal{B}$, et est appelé pour cette raison le **tube de matière** (World tube).



UN LAGRANGIEN POUR LA MATIÈRE PARFAITE

- Pour prendre en compte la présence de matière dans le cadre de la RG, une fonctionnelle $\mathcal{L}^m(g, \Psi)$ (dépendant du champ de matière Ψ) est ajoutée à \mathcal{H} pour construire un nouveau Lagrangien

$$\mathcal{L}(g, \Psi) = \mathcal{H}(g) + \mathcal{L}^m(g, \Psi).$$

- En suivant [Souriau \(1958, 1964\)](#), on suppose que le Lagrangien de la matière parfaite $\mathcal{L}^m(g, \Psi)$ ne dépend que du **0-jet de la métrique** g et du **1-jet du champ de matière** Ψ :

$$\mathcal{L}^m(g, \Psi) = \int L^m \left(g_{\mu\nu}, \Psi^I, \frac{\partial \Psi^I}{\partial x^\mu} \right) \text{vol}_g.$$

COVARIANCE DU LAGRANGIEN DE MATIÈRE

Théorème (Souriau (1958))

Si le lagrangien

$$\mathcal{L}^m(g, \Psi) = \int L_0(g_m, \Psi(m), T_m\Psi) \text{vol}_g$$

est covariant général, alors, sa densité lagrangienne s'écrit

$$L^m(g, \Psi, T\Psi) = L(\Psi, \mathbf{K}),$$

où $\mathbf{K} = (T\Psi) g^{-1} (T\Psi)^$ est dénommé la **conformation**.*

LA CONFORMATION

- La **conformation \mathbf{K}** introduite par Souriau en 1958 est la pierre angulaire de la formulation de l'hyperélasticité relativiste et **dérive naturellement d'une formulation covariante générale de l'hyperélasticité.**
- C'est une fonction vectorielle (à valeur dans S^2V^*)

$$\mathbf{K} : \mathcal{M} \rightarrow S^2(V^*), \quad m \mapsto \mathbf{K}(m) := (T_m\Psi) g_m^{-1} (T_m\Psi)^*$$

dont la valeur en tout point $m \in \mathcal{W}$ est une forme quadratique définie positive.

- Sa limite classique correspond à l'**inverse C^{-1} du tenseur de Cauchy-Green droit C** défini dans le cadre de la théorie classique des grandes déformations.

OUTLINE

- 1 Qu'est ce que la covariance générale ?
- 2 Conséquence de la covariance générale
- 3 Relativité restreinte et objectivité

RETOUR SUR L'ÉQUATION DES ONDES

- Dans le problème de l'équation des ondes $\square f = 0$, le Dalembertien

$$\square f = \text{tr}(\nabla df) = \text{tr}_\eta(\nabla^\eta df) = \square^\eta f$$

dépend en fait de la métrique à travers la trace et la dérivée covariante qui dépendent de la métrique $g = \eta$, la métrique plate de Minkowski.

- La non-covariance générale de l'équation des ondes provient du fait que cette équation dépend d'un paramètre η qui n'est pas invariant par l'action du groupe des difféomorphismes.

DANS LA COVARIANCE GÉNÉRALE, IL FAUT TOUT FAIRE BOUGER !

Un lagrangien qui n'est pas covariant général

Soit θ un champ de tenseurs donné sur \mathcal{M} , d'ordre 2 contravariant. La fonctionnelle

$$\mathcal{L}(g) := \int (\theta : g) \text{vol}_g$$

n'est pas covariante générale : $\mathcal{L}(\varphi^*g) \neq \mathcal{L}(g)$.

- Toutefois, si on intègre θ dans les variables de \mathcal{L} , alors elle devient covariante générale

$$\mathcal{L}(\varphi^*g, \varphi^*\theta) = \mathcal{L}(g, \theta)$$

- La covariance générale exige que **le groupe des difféomorphismes agisse simultanément sur toutes les grandeurs.**

PEUT-ON RENDRE L'ÉQUATION DES ONDES COVARIANTE GÉNÉRALE

- Comme précédemment, il serait tentant de réécrire l'équation des ondes sous la forme

$$\square^g f = \text{tr}_g(\nabla^g df) = 0 \quad (1)$$

et de faire agir le groupe des difféomorphismes **simultanément sur g et f** .

- Mais l'équation (1) est-elle équivalente à l'équation

$$\square^\eta f = 0 \quad (2)$$

- **Non** : une solution (g, f) de l'équation (1) est une solution de (2) seulement si g est plate (*i.e.* si son tenseur de courbure s'annule).

RELATIVITÉ RESTREINTE

UNE BRISURE DE SYMÉTRIE DE LA RELATIVITÉ GÉNÉRALE

- L'équation des ondes formulée dans l'espace de Minkowski entraîne une **brisure de symétrie** de la relativité générale.
- Dans sa formulation, on restreint le problème général $\square^g f = 0$ dépendant des variables (g, f) au problème restreint

$$\square^\eta f = 0$$

où η , la métrique de Minkowski, est un paramètre fixé.

- Ce faisant, **on restreint le groupe de symétrie de l'équation** aux seules transformations qui préservent η , autrement dit **au groupe d'isométries de η** (transformations de Lorentz et translations).

STRUCTURES GALILÉENNES

LA LIMITE CLASSIQUE DE LA RELATIVITÉ GÉNÉRALE

- Le même phénomène se produit quand on passe à la limite classique de la relativité générale.
- Une **structure galiléenne** sur M est une paire (\mathfrak{g}, θ) , où
 - ▶ \mathfrak{g} : un champ de tenseurs **contravariants** symétriques d'ordre 2 et de signature $(0, +, +, +)$ (**la métrique spatiale**),
 - ▶ θ : une 1-forme qui engendre le noyau de \mathfrak{g} (**l'horloge**).
- Une structure galiléenne (\mathfrak{g}, θ) peut être obtenue comme la limite d'une famille à 1 paramètre de métriques lorentziennes g_λ , telle que

$$g_\lambda^{-1} = \mathfrak{g} + \lambda \kappa + O(\lambda^2), \quad \lambda = \frac{1}{c^2}$$

avec \mathfrak{g} de signature $(0, +, +, +)$, et $\theta \in \ker \mathfrak{g}$.

OBJECTIVITÉ

UNE AUTRE BRISURE DE SYMÉTRIE DE LA RELATIVITÉ GÉNÉRALE

- En mécanique classique, la donnée fondamentale est une **structure galiléenne fixée** (\mathfrak{g}, θ) sur $\mathcal{M} = \mathbb{R}^4$

$$\mathfrak{g} = \partial_x^2 + \partial_y^2 + \partial_z^2, \quad \theta = dt$$

à la place de la métrique de Minkowski en relativité restreinte

$$\eta = -c^2 dt^2 + dx^2 + dy^2 + dz^2.$$

- Un Lagrangien ou une **loi de comportement compatible avec la relativité générale** se doivent donc d'être **invariantes par rapport aux transformations qui fixent cette structure galiléenne** (\mathfrak{g}, θ) . Celles-ci correspondent aux transformations dites **objectives**

$$\bar{\mathbf{x}} = Q(t)\mathbf{x} + b(t), \quad \bar{t} = t + c,$$

où $Q(t)$ est une rotation dépendant de t et $b(t)$ un vecteur dépendant de t .

CONCLUSION

- La covariance générale se formule par l'**invariance par difféomorphismes**.
- La relativité restreinte, comme l'objectivité correspondent à l'invariance par le sous-groupe des transformations qui préservent, soit la métrique de Minkowski, soit la structure galiléenne de $\mathcal{M} = \mathbb{R}^4$.
- La formulation même de la covariance générale nécessite que le groupe des difféomorphismes de \mathcal{M} agisse sur les variables impliquées. Ceci peut être mis en défaut dans des théories plus élaborées comme les **théories de jauge** : la covariance générale est alors remplacée par l'**invariance de jauge**.

RÉFÉRENCES I



J. D. Norton.

General covariance and the foundations of general relativity : eight decades of dispute.

Reports on Progress in Physics, 56(7) :791–858, July 1993.



G. Ryskin.

Misconception which led to the “material frame-indifference” controversy.

Physical Review A, 32(2) :1239–1240, Aug. 1985.



H. Westman and S. Sonego.

Coordinates, observables and symmetry in relativity.

Annals of Physics, 324(8) :1585–1611, Aug. 2009.