

# 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  $\Psi$  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  $\varphi$  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  $g, \Psi, \dots$  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  $\varphi$ .

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

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

# 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 également invariant par difféomorphisme, *i.e.*

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

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

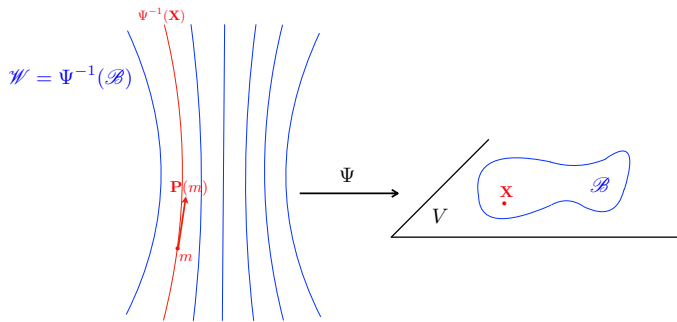
- La modélisation de la **matière parfaite** (comme adoptée par Souriau dès 1958) s'inspire de la théorie de jauge, où les champs de matière sont décrits par des sections d'un fibré vectoriel (ici un fibré trivial).
- Un **champ de matière parfaite** est une fonction vectorielle

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

- La notation  $\Psi$  pour le champ de matière n'est pas anodine :  $\Psi$  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  $\Psi$  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  $\Psi$ ) 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**  $\Psi$  :

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

# 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.**
- $\mathbf{C}$ 'est une fonction vectorielle (à valeur dans  $S^2V^*$ )

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

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  $\eta$  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  $\theta$  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  $\theta$  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  $\eta$ , la métrique de Minkowski, est un paramètre fixé.

- Ce faisant, **on restreint le groupe de symétrie de l'équation** aux seules transformations qui préservent  $\eta$ , autrement dit **au groupe d'isométries de  $\eta$**  (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  $(\mathfrak{g}, \theta)$ , où
  - ▶  $\mathfrak{g}$  : un champ de tenseurs **contravariants** symétriques d'ordre 2 et de signature  $(0, +, +, +)$  (**la métrique spatiale**),
  - ▶  $\theta$  : une 1-forme qui engendre le noyau de  $\mathfrak{g}$  (**l'horloge**).
- Une structure galiléenne  $(\mathfrak{g}, \theta)$  peut être obtenue comme la limite d'une famille à 1 paramètre de métriques lorentziennes  $g_\lambda$ , 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**  $(\mathfrak{g}, \theta)$  sur  $\mathcal{M} = \mathbb{R}^4$

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

au même titre que 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**  $(\mathfrak{g}, \theta)$ . 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.