

# Puntos críticos de funciones distancia

Andrés Ahumada Gómez

La teoría de los puntos críticos de funciones distancia concebida por Karsten Grove y Katsuhiro Shiohama en 1977 al demostrar una generalización del teorema clásico de la esfera (véase [2]). El objetivo de dicha teoría es emular la teoría de Morse para funciones distancia, éstas están dadas por la estructura métrica de una variedad riemanniana.

Vamos a considerar una variedad riemanniana conexa y completa  $(M^n, g)$ . Ésta induce la métrica en  $M$ :

$$d_g(p, q) = \inf \{ \mathcal{L}(c) \mid c: [0, 1] \rightarrow M \text{ diferenciable a pedazos con } c(0) = p \text{ y } c(1) = q \}$$

donde

$$\mathcal{L}(c) = \int_0^1 |\dot{c}(t)|_g dt.$$

Antes de empezar con el desarrollo, tenemos que hacer un par de observaciones:

1. El Teorema de Hopf-Rinow nos dice que  $(M, g)$  es geodésicamente completa si y sólo si  $(M, d_g)$  es espacio métrico completo.
2. El Teorema de Arzelà-Ascoli nos dice que siempre existen segmentos geodésicos entre cualquier par de puntos.
3. Supondremos que las geodésicas están parametrizadas por longitud de arco.

**Definición 1.** Sea  $A \subset M$  cerrado. La función *distancia a A* es:

$$\begin{aligned} \text{dist}_A : M &\rightarrow \mathbb{R} \\ p &\longmapsto d_g(A, p), \end{aligned}$$

donde  $d_g(A, p) = \min \{ d_g(p, q) \mid q \in A \}$ .

Un punto  $q \in M$  se dice que es *punto crítico para  $\text{dist}_A$*  ó *punto crítico para A* si para cualquier vector  $v \in T_q M$  hay una geodésica minimizante de  $c: [0, 1] \rightarrow M$  de  $q$  a  $A$  tal que

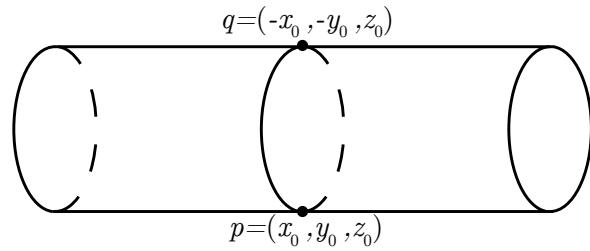
$$g(v, \dot{c}(0)) \geq 0.$$

Un punto  $r \in M$  se dice que es *punto regular para  $\text{dist}_A$*  ó *punto regular para A* si existe un vector  $w \in T_r M$  tal que para cualquier geodésica minimizante  $c: [0, 1] \rightarrow M$  de  $r$  a  $A$  se tiene que

$$g(w, \dot{c}(0)) < 0.$$

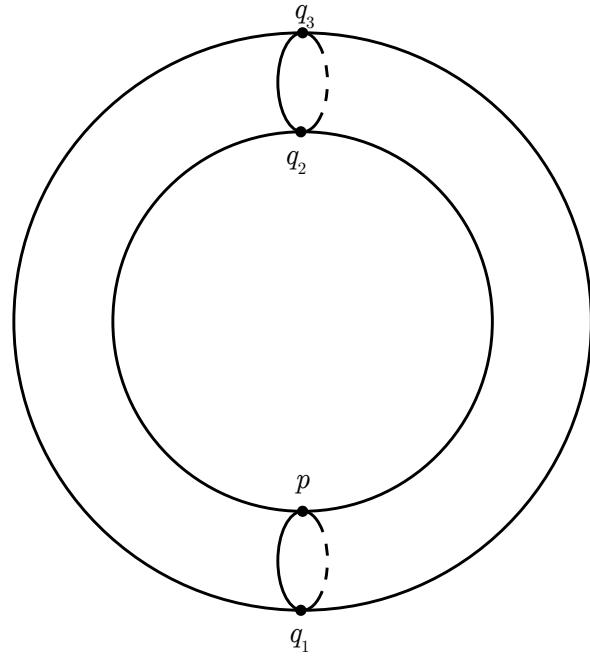
El conjunto de puntos críticos para  $A$  se denotará por  $\text{crít}(A)$  y el conjunto de puntos regulares por  $\text{reg}(A)$ .

**Ejemplo.**  $M = \mathbb{S}^1 \times \mathbb{R} \subset \mathbb{R}^3$ .



$q$  y  $p$  son los puntos críticos de  $p$ .

**Ejemplo.**  $M = \mathbb{S}^1 \times \mathbb{S}^1$ .



$q_1, q_2, q_3$  y  $p$  son los puntos críticos de  $p$ .

**Lema 1.** Para cualquier punto regular  $q \in M$  de  $\text{textdist}_A$  hay un campo vectorial  $X$  en alguna vecindad  $U$  de  $q$  tal que

$$g(X_{\tilde{q}}, \dot{c}(0)) < 0 \quad (1)$$

para cualquier  $\tilde{q} \in U$  y cualquier geodésica minimizante de  $\tilde{q}$  a  $A$ .

*Demostración.* Como  $q$  es regular para  $A$ , existe un vector unitario  $X_q \in T_q M$  tal que

$$g(X_q, \dot{c}(0)) \geq 0$$

para cualquier geodésica  $c$  de  $q$  a  $A$ . Ahora se extiende  $X_q$  a un campo vectorial suave arbitrario  $X$  en alguna vecindad abierta de  $q$ . Este campo vectorial satisface la condición (1) en alguna vecindad abierta suficientemente pequeña pues de lo contrario se puede dar una sucesión  $\{q_i\}_{i \in \mathbb{N}}$  de puntos en  $M$  que convergen a  $q$  y una sucesión  $\{c_i\}_{i \in \mathbb{N}}$  de geodésicas de  $q_i$  a  $A$  que satisfacen

$$g(X_{q_i}, \dot{c}_i(0)) \geq 0.$$

Una geodésica límite  $c$  de  $\{c_i\}_{i \in \mathbb{N}}$  sería una geodésica minimizante de  $q$  a  $A$  tal que

$$g(X_q, \dot{c}) \geq 0,$$

lo cual es una contradicción.

Q. E. D.

**Definición 2.** Un campo vectorial unitario  $X$  en una vecindad  $U$  que satisface (1) se llama *campo vectorial tipo gradiente para  $\text{dist}_A$* .

El lema anterior muestra la existencia local de los campos vectoriales tipo gradiente para  $\text{dist}_A$  alrededor de puntos regulares.

**Corolario 2** (Existencia de campos vectoriales tipo gradiente globales). *Bajo las mismas condiciones del lema anterior se tiene que*

1. *El conjunto de puntos regulares para  $A$  es abierto.*
2. *En el conjunto abierto  $U$  de puntos regulares existe un campo vectorial tipo gradiente para  $\text{dist}_A$ .*

*Demostración.* El inciso (a) se sigue inmediatamente del lema anterior.

Para el inciso (b), se pueden pegar los campos vectoriales locales tipo gradiente para  $\text{dist}_A$  dados por el lema anterior usando una partición de la unidad. Así, se obtiene un campo  $\tilde{X}$  en  $U$  que satisface (1). Esto último se tiene de la finitud local de la partición de la unidad y de la observación: si  $v_1, \dots, v_m$  son vectores unitarios en un espacio vectorial euclíadiano que satisfacen que  $\langle v_i, w \rangle < 0$  para toda  $i$ , entonces cualquier combinación lineal convexa

$$v = \sum_{i=1}^m \lambda_i v_i,$$

con  $\lambda_i \geq 0$  y  $\sum_{i=1}^m \lambda_i = 1$ , también satisface  $\langle v, w \rangle < 0$ . Finalmente, tómese

$$X = \frac{\tilde{X}}{\|\tilde{X}\|_g}. \quad \text{Q. E. D.}$$

**Proposición 3.** *Sea  $U \subset M$  abierto y  $X$  un campo vectorial tipo gradiente para  $\text{dist}_A$  en  $U$ . Sea  $\Phi$  el flujo de  $-X$  y  $\Psi$  el flujo de  $X$ . Entonces*

1.  *$\text{dist}_A$  es estrictamente decreciente a lo largo de cualquier curva integral de  $-X$ .*
2. *En cualquier subconjunto compacto  $C$  de  $U$  la razón de decrecimiento está controlada por una constante de Lipschitz, i. e., hay una constante  $\theta > 0$  tal que*

$$\text{dist}_A(\Phi(q, t_0 + \tau)) \leq \text{dist}_A(\Phi(q, t_0)) - \tau\theta \quad (2)$$

*mientras  $\Phi(q, t_0 + \sigma) \in C$  para  $0 \leq \sigma \leq \tau$ . Equivalentemente se tiene*

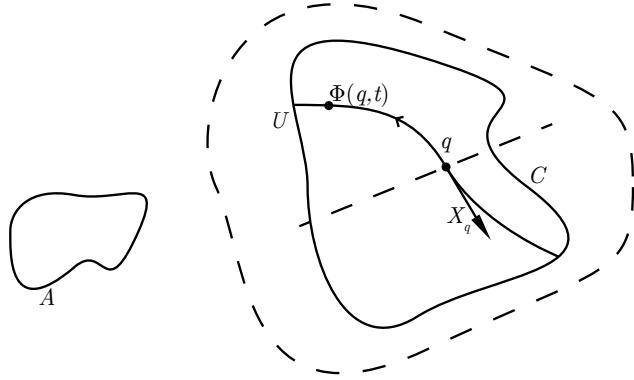
$$\text{dist}_A(\Psi(q, t'_0 + \tau)) \geq \text{dist}_A(\Psi(q, t'_0)) + \tau\theta \quad (3)$$

*Demostración.* Obsérvese primero que es suficiente probar (b) pues este implica (a).

Nótese ahora que  $X$  satisface la desigualdad

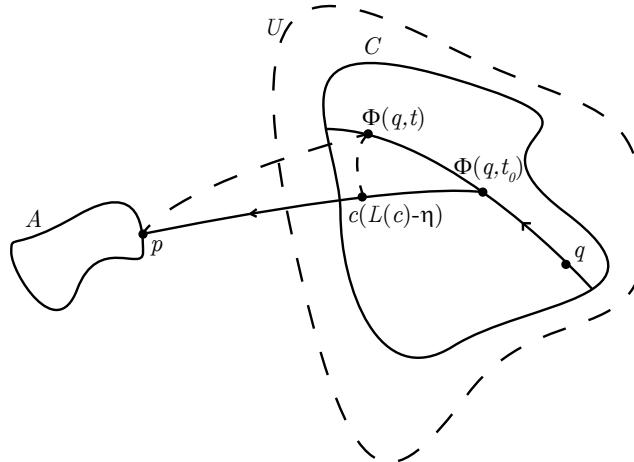
$$g(-X_q, \dot{c}(0)) \geq \theta$$

para algún  $\theta > 0$ , para cualquier  $q \in C$  y cualquier geodésica minimizante  $c$  de  $q$  a  $A$ . Si esto no fuera cierto, habría una sucesión  $\{q_i\}_{i \in \mathbb{N}}$  de puntos en  $C$  y geodésicas minimizantes  $c_i$  de  $q_i$  a  $A$  tal que  $g(X_{q_i}, \dot{c}_i(0)) \geq 0$ . Por compacidad se tendría una subsucesión convergente que se denotará igual,  $q_i \rightarrow q \in C$ , y una geodésica límite  $c$  de  $q$  a  $A$  tal que  $g(X_q, \dot{c}(0)) \geq 0$ , lo cual contradice que  $q$  es regular.



Considérese la función  $h(t) := \text{dist}_A(\Phi(q, t))$ . A partir de ésta se va a construir  $\tilde{h}$  como sigue. Sea  $p \in A$  tal que  $d_g(p, \Phi(q, t_0)) = \text{dist}_A(\Phi(q, t_0))$ , con  $q \in C$  y  $t_0$  de manera que  $\Phi(q, t_0) \in C$ . Sea  $c$  geodésica minimizante unitaria, i.e., parametrizada por longitud de arco, de  $\Phi(q, t_0)$  a  $p$ . Sea  $\eta \in (0, L(c))$  fijo y sea

$$\tilde{h}(t) := \eta + d_g(c(L(c) - \eta), \Phi(q, t)).$$



Esta función satisface

- $\tilde{h}$  es diferenciable en una vecindad de  $t_0$  si  $\eta$  es lo suficientemente grande de manera que  $\Phi(q, t_0)$  pertenezca a una vecindad normal de  $c(L(c) - \eta)$ .
- $\tilde{h}(t) \stackrel{(*)}{\geq} d_g(p, \Phi(q, t)) \stackrel{(**)}{\geq} \text{dist}_A(\Phi(q, t)) = h(t)$ . (\*) se cumple por la desigualdad del triángulo y (\*\*) por definición.
- $\tilde{h}(t_0) = L(c) = d_g(p, \Phi(q, t_0)) = h(t_0)$ .

Usando las coordenadas normales mencionadas antes, se calcula la derivada de  $\tilde{h}$  en  $t_0$ :

$$\begin{aligned}\tilde{h}'(t_0) &= g(\text{grad dist}_{c(L(c)-\eta)}(\Phi(q, t_0)), -X(\Phi(q, t_0))) \\ &= g(-\dot{c}(0), -X(\Phi(q, t_0))) \\ &\leq -\theta\end{aligned}$$

Así,  $\tilde{h}$  es decreciente cerca de  $t_0$  y como  $\tilde{h}(t) \geq h(t)$ :

$$\frac{h(t_0 + \tau) - h(t_0)}{\tau} \leq \frac{\tilde{h}(t_0 + \tau) - \tilde{h}(t_0)}{\tau}.$$

Esto implica que

$$\frac{h(t_0 + \tau) - h(t_0)}{\tau} \leq \lim_{\tau \rightarrow 0} \frac{\tilde{h}(t_0 + \tau) - \tilde{h}(t_0)}{\tau} = \tilde{h}(t_0) \leq -\theta.$$

Luego

$$h(t_0 + \tau) \leq h(t_0) - \tau\theta.$$

Es decir, la condición (2) se cumple en una vecindad de  $t_0$ . Sin embargo esta construcción es válida para cualquier  $t_0$  tal que  $\Phi(q, t) \in C$  en una vecindad de  $t_0$  contenida en  $C$ . La otra condición es análoga.

Q. E. D.

**Corolario 4.** (*Lema de Berger*) Los máximos locales de  $d_A$  son puntos críticos.

**Corolario 5** (Teorema de la Función Implícita). Sea  $r > 0$  un valor regular de  $\text{dist}_A = d_A$ , i. e.,  $d_A^{-1}(r) \cap \text{crít}(A) = \emptyset$ . Entonces  $d_A^{-1}(r) = S_A(r)$  es una variedad topológica de dimensión  $n - 1$ .

*Demostración.* Sean  $p \in S_A(r)$ ,  $X$  un campo vectorial tipo gradiente definido en una vecindad  $U$  de  $p$  y  $H$  una subvariedad “local” de dimensión  $n - 1$  que sea transversal a  $X$ , por ejemplo, la imagen bajo  $\exp_p$  de una vecindad  $V$  del origen en el  $(n - 1)$ -espacio vectorial ortogonal a  $X_p$  en  $T_p M$ .

Para  $\varepsilon > 0$  suficientemente pequeño se puede suponer que el flujo de  $X$  define un difeomorfismo

$$\Phi: H \times (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow W \subset M,$$

donde  $W$  es una vecindad abierta de  $p$ .

Por la Proposición 3 ,

$$d_A(\Phi(\tilde{q}, \varepsilon)) > d_A(\Phi(\tilde{q}, 0)) > d_A(\Phi(\tilde{q}, -\varepsilon)).$$

Así, tal vez restringiendo  $H$  un poco más,  $\Phi(\tilde{q}, t)$  cruza una sola vez a  $S_A(r)$  en un punto  $\Phi(\tilde{q}, f(\tilde{q}))$  con  $\tilde{q} \in H$  y la función  $f: H \rightarrow (-\varepsilon, \varepsilon)$  es continua. Por lo tanto,

$$\begin{aligned}H \times (-\varepsilon, \varepsilon) &\rightarrow M \\ (q, t) &\mapsto \Phi(q, f(q) + t)\end{aligned}$$

da la carta de subvariedad buscada.

Q. E. D.

**Corolario 6** (Lema de Isotopía). *Sea  $A \subset M$  compacto y supongamos que  $[r_1, r_2] \subset \mathbb{R}_{>0}$  contiene solo valores regulares de  $d_A$ . Entonces todos los niveles  $d_A^{-1}(r)$  con  $r \in [r_1, r_2]$  son homeomorfos y el anillo*

$$\begin{aligned} R(r_1, r_2) &= D_A(r_2) \setminus B_A(r_1) \\ &= \{q \in M \mid d_A(q) \leq r_2\} \setminus \{q \in M \mid d_A(q) < r_1\} \\ &= \{q \in M \mid r_1 \leq d_A(q) \leq r_2\}. \end{aligned} \tag{4}$$

es homeomorfo a  $d_A^{-1}(r_1) \times [r_1, r_2]$ .

*Demostración.* Usando particiones de la unidad podemos construir un campo vectorial  $X$  tipo gradiente en una vecindad  $W$  de  $R(r_1, r_2)$  con  $\bar{W} \subset V$  y  $X|_{M \setminus V} = 0$ . Como  $r_2 < \infty$ , existe  $\theta > 0$  tal que la condición (1) se satisface en  $R(r_1, r_2)$  y el homeomorfismo nos lo da el flujo de  $-X$ . Q. E. D.

**Corolario 7** (Lema del Tipo Finito). *Sean  $M$  una variedad no compacta y  $A \subset M$  compacto. Si  $d_A$  no tiene puntos críticos en  $M \setminus B_A(r)$ , entonces  $D_A(r)$  es una variedad compacta con frontera  $S_A(r)$  y  $M$  es difeomorfa al interior  $B_A(r)$  de  $D_A(r)$ .*

*Demostración.* Es totalmente análogo al anterior con  $r_2 = \infty$ .

Q. E. D.

**Corolario 8** (Teorema de la Esfera). *Sea  $M^n$  una variedad cerrada. Si hay un punto  $p$  tal que  $\text{dist}_p$  no tiene puntos críticos distintos a  $\{p, q\}$ , entonces  $M$  es homeomorfa a  $\mathbb{S}^n$ .*

*Demostración.* Solo hay un punto  $q$  a máxima distancia de  $p$ , sea  $r_0 = d(p, q)$ . Sea  $\varepsilon > 0$  más pequeño al radio de inyectividad. Del Lema de Isotopía tenemos que  $D_p(r)$  es homeomorfo a  $\bar{B}(0, r) \subset \mathbb{R}^n$  para  $0 < r < r_0$ .

Si para algún  $r$  se tiene que  $M \setminus B_p(r) \subset B_q(\varepsilon)$ , entonces se tiene el resultado por el teorema de la función implícita (Corolario 5) y el teorema generalizado de Schönflies pues  $S_p(r)$  sería una esfera encajada dentro del disco  $D_q(\varepsilon)$ .

Ahora, supongamos que  $M \setminus B_p(r) \not\subseteq B_q(\varepsilon)$  para cualquier  $r < r_0$ , i. e., existe una sucesión  $x_n \in M$  con  $d(p, x_n) \rightarrow r_0$  y  $d(x_n, q) \geq 0$  para todo  $n \in \mathbb{N}$ . Como  $M$  es compacta, existe un punto de acumulación  $x \in M$  con  $d(x, p) = r_0$  y  $d(x, q) \geq \varepsilon$ . Lo cual es una contradicción. Q. E. D.

En el artículo de Grove y Shiohama (véase [2]) se da la primera aplicación de esta teoría demostrando el siguiente resultado:

**Teorema generalizado de la esfera.** *Sea  $(M, g)$  una  $n$ -variedad riemanniana completa y conexa, cuya curvatura seccional  $K$  es tal que*

$$0 < \delta \leq K$$

y

$$\frac{\pi}{2\sqrt{\delta}} < \text{diam}(M).$$

Entonces  $M$  es homeomorfa a  $\mathbb{S}^n$ .

Para hacer eso, ellos usan el Teorema de Toponogov para aplicar el Corolario 8. Se prueba que si  $p$  y  $q$  dos puntos son diametralmente opuestos, entonces  $q$  es el único a máxima distancia de  $p$ .

## Referencias

- [1] K. GROVE, *Critical point theory for distance functions.*, in Differential geometry. Part 3: Riemannian geometry. Proceedings of a summer research institute, held at the University of California, Los Angeles, CA, USA, July 8-28, 1990, Providence, RI: American Mathematical Society, 1993, pp. 357–385.
- [2] K. GROVE AND K. SHIOHAMA, *A generalized sphere theorem.*, Ann. Math. (2), 106 (1977), pp. 201–211.