

Soit  $H$  le  $\mathbb{H}^2$ -plan de Poincaré, i.e.  $\{z \in \mathbb{C} \mid \text{Im } z > 0\}$ .

Soient  $A, B \in H$ . Soit  $V = \{v \in C^1([0,1], H), v(0) = A \text{ et } v(1) = B\}$

Pour tout  $v \in V$ , on pose  $E(v) = \frac{1}{2} \int_0^1 \frac{v_1'(s)^2 + v_2'(s)^2}{v_2(s)^2} ds$

Théorème : Soit  $v \in V$  minimisant  $E$ .

Alors  $\text{Im } v$  est incluse <sup>soit</sup> dans une droite verticale, soit dans un demi-cercle centré sur l'axe des abscisses.

Rem : (interprétation en terme de chemin minimisant l'énergie)

On munit  $H$  de la métrique  $ds^2 = \frac{dx^2 + dy^2}{y^2}$ .

Ainsi, en tout point  $M = (x, y)$  de  $H$ , on a défini un produit scalaire :

$$\langle u, v \rangle_M = \frac{u_1 v_1 + u_2 v_2}{y^2}$$

Soit  $v \in V$ . L'énergie de  $v$  relativement à la métrique définie ci-dessus

$$\text{est } E(v) = \frac{1}{2} \int_0^1 \langle v'(s), v'(s) \rangle_{v(s)} ds$$

ce qui coïncide avec  $E(v)$  définie plus haut.

dém : Soit  $v$  tel que  $E(v)$  soit minimal.

Soit  $F = \{w \in C^1([0,1], \mathbb{R}), w(0) = w(1) = 0\}$ .

Soit  $w = (w_1, w_2) \in F^2$ .

Si  $\lambda$  est assez petit  $v + \lambda w \in V$  : en effet,  $v \in V$  donc  $v_2$  est continue sur  $[0,1]$  et admet un minimum  $\alpha > 0$ .

Pour tout  $s \in [0,1]$ ,  $v_2(s) + \lambda w_2(s) \geq \alpha - |\lambda| \|w_2\|_\infty > 0$

dès que  $|\lambda| < \frac{\alpha}{\|w_2\|_\infty}$  (ou pour tout  $\lambda$  si  $w_2 \equiv 0$ ).

Soit  $\beta = \frac{\alpha}{2\|w_2\|_\infty}$ . Pour  $\lambda \in [-\beta, \beta]$ ,  $v + \lambda w \in V$ .

Par hypothèse de minimalité,  $\forall \lambda \in [-\beta, \beta], E(v + \lambda w) \geq E(v)$ .

Soit  $\phi(\lambda) = E(v + \lambda w)$ .

Montrons que  $\phi$  est dérivable.

$$\phi(\lambda) = \frac{1}{2} \int_0^1 \frac{(v_1'(s) + \lambda w_1'(s))^2 + (v_2'(s) + \lambda w_2'(s))^2}{(v_1(s) + \lambda w_1(s))^2} ds.$$

$\psi(s, \lambda)$

$\psi$  est continue sur  $[0, 1] \times [-B, B] \stackrel{K}{\text{compact}}$ .

$\psi$  est dérivable par rapport à  $\lambda$  et  $\frac{\partial \psi}{\partial \lambda}$  est continue sur  $K$ .

Les constantes étant intégrables sur le segment  $[0, 1]$ , le

théorème de convergence dominée assure que  $\phi$  est dérivable

sur  $] -B, B[$  et  $\phi'(\lambda) = \int_0^1 \frac{\partial \psi}{\partial \lambda}(s, \lambda) ds$ .

En particulier,  $\phi'(0) = 0$ .

$$0 = \phi'(0) = \int_0^1 \left( \frac{w_1' v_1' + w_2' v_2'}{v_2^2} - \frac{(v_1'^2 + v_2'^2) w_2}{v_2^3} \right) (s) ds.$$

Ceci est valable pour tout  $w = (w_1, w_2)$ .

En prenant  $w_2 = 0$ , on a

$$\forall w_1 \in F, \int_0^1 w_1' \frac{v_1'}{v_2^2} = 0.$$

Lemme : Si  $f: [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}$  est continue et que  $\forall g \in F, \int_0^1 fg' = 0$ ,  
 alors  $f$  est constante.

dém : Soit  $h = f - \int_0^1 f$ . On veut montrer que  $h \equiv 0$ .

$h$  est continue sur  $[0, 1]$  et  $\int_0^1 h = 0$ . Soit  $g(x) = \int_0^x h$ .

Alors  $g \in F$ . Donc

$$\begin{aligned} \int_0^1 h^2 &= \int_0^1 h \left( f - \int_0^1 f \right) = \int_0^1 h f - \int_0^1 f \int_0^1 h \\ &= \int_0^1 g' f = 0. \end{aligned}$$

Donc  $h^2 = 0 \Rightarrow h = 0 \Rightarrow f$  est constante.  $\square$

Ainsi,  $\exists \alpha$  tel que  $\frac{v_1'}{v_2^2} = \alpha$ .

Lorsque  $w_1 = 0$ , on a  $\int_0^1 w_2' \frac{v_1'}{v_2^2} - w_2 f = 0$

$$\text{soit } f = \frac{v_1'^2 + v_2'^2}{v_2^3} = \alpha^2 v_2 + \frac{v_2'^2}{v_2^3}$$

Soit  $G$  une primitive de  $f$ .

$$\text{Alors } \forall w_2 \in F, \int_0^1 w_2' \frac{v_1'}{v_2^2} = \int_0^1 w_2 f = \underbrace{\int_0^1 w_2 G}_{=0} - \int_0^1 w_2' G$$

donc d'après le lemme,  $\frac{v_1'}{v_2^2} + G = \text{cte}$ .

Comme  $G$  est dérivable, c'est aussi le cas de  $\frac{v_1'}{v_2^2}$  et donc de  $v_2'$ .

$$\text{On dérive: } \frac{v_2''}{v_2^2} - \frac{2v_2'v_2''}{v_2^3} + f = 0$$

$$\text{donc } \frac{v_2''}{v_2^2} + \alpha^2 v_2 - \frac{v_2'^2}{v_2^3} = 0$$

$$\text{On a le système } \begin{cases} v_2' = \alpha v_2^2 \\ v_2'' v_2 + \alpha^2 v_2^4 - v_2'^2 = 0 \end{cases}$$

Si  $\alpha = 0$ ,  $v_1$  est constante et  $A$  et  $B$  ont même abscisse.

Si  $\alpha \neq 0$ , on a:

$$\frac{v_2'' v_2 - v_2'^2}{v_2^2} + \alpha^2 v_2^2 = 0$$

$$\text{donc } \left( \frac{v_2'}{v_2} \right)' + \alpha v_2' = 0$$

$$\text{Ainsi } \exists K_1 \text{ tel que } \frac{v_2'}{v_2} + \alpha v_2 = K_1$$

$$\left( \alpha v_2 = \alpha v_2^2 \right) : \alpha v_2' v_2 + \alpha v_2' v_2 = K_1 v_2'$$

$$\exists K_2 \text{ tq } v_2^2 + v_1^2 - \frac{K_1}{2\alpha} v_1 = K_2$$

$\hookrightarrow$  arc de cercle.

→ dér plus court:

Si  $A$  et  $B$  ont même abscisse, alors  $I_m v$  est  
contenu dans la droite verticale  $(AB)$ .

→ même démarrage jusqu'à :  $\exists d$  tel que  $\frac{v_1'}{v_2'} = d$ .

Ainsi,  $v_1'$  est designé constant (le signe de  $d$ ):

$v_1$  est monotone, or  $v_1(0) = v_1(1)$ .

Dans  $v_1$  est constant ( $d=0$ ) et  $I_m v$  est contenu  
dans une droite verticale.