

**Satz 1.** Seien  $X$  ein Hilbertraum,  $1 < p < \infty$  und  $s \mapsto \mu_s \in \text{Prob}(X)$ ,  $s \in [0, 1]$ , eine Geodäte mit konstanter Geschwindigkeit bzgl. der Wasserstein-Metrik  $\mathbb{W}_p$ , dann existiert ein optimaler Transportplan  $\gamma \in \text{Prob}(X \times X)$ , so dass  $\mu_s = (G_s)_\# \gamma$ , wobei  $G_s(x, y) = (1-s)x + sy$  für  $x, y \in X$ .

*Beweis.* Sei  $s \in ]0, 1[$  gegeben. Dann existieren optimale Transportpläne  $\gamma^{0,s}, \gamma^{s,1} \in \text{Prob}(X \times X)$  für die Paare  $(\mu_0, \mu_s)$  und  $(\mu_s, \mu_1)$ . Wir betrachten die Disintegrationen von  $\gamma^{0,s}$  und  $\gamma^{s,1}$  bzgl.  $\mu_s$ , d.h. wir schreiben  $\gamma^{0,s}(dx_0, d\tilde{x}) = \mu_{\tilde{x}}^{0,s}(dx_0) \otimes \mu_s(d\tilde{x})$  sowie  $\gamma^{s,1}(d\tilde{x}, dx_1) = \mu_{\tilde{x}}^{s,1}(d\tilde{x}) \otimes \mu_s(dx_1)$  für durch  $\tilde{x} \in X$  parametrisierte Familien  $\mu_{\tilde{x}}^{0,s} \in \text{Prob}(X)$  und  $\mu_{\tilde{x}}^{s,1} \in \text{Prob}(X)$ .

Wir zeigen zunächst, dass  $\gamma^{0,s}$  und  $\gamma^{s,1}$  sogar eindeutig sind und durch Transportabbildungen  $T^{0,s} : X \rightarrow X$  bzw.  $T^{s,1} : X \rightarrow X$  induziert sind. Dazu definieren wir wie im Beweis der Dreiecksungleichung für die Wasserstein-Metrik den Plan  $\beta \in \text{Prob}(X \times X \times X)$  über

$$\int_{X \times X \times X} \varphi(x_0, \tilde{x}, x_1) d\beta = \int_X \int_X \int_X \varphi(x_0, \tilde{x}, x_1) d\mu_{\tilde{x}}^{0,s}(x_0) d\mu_{\tilde{x}}^{s,1}(x_1) d\mu_s(\tilde{x})$$

wobei eine beliebige  $\varphi : X \times X \times X \rightarrow \mathbb{R}$  Borel-meßbare Funktion ist. Wir überprüfen leicht, dass der Plan  $\hat{\gamma} := \pi_{\sharp}^{1,3} \beta \in \text{Prob}(X \times X)$  (hierbei ist  $\pi^{1,3}(x_0, \tilde{x}, x_1) = (x_0, x_1)$  die kanonische Projektion auf die erste und dritte Komponente) ein Transportplan für  $\mu_0$  und  $\mu_1$  ist ( $\hat{\gamma}$  transportiert zunächst  $\mu_0$  nach  $\mu_s$  und dann  $\mu_s$  nach  $\mu_1$ ,  $\hat{\gamma}$  ist die Hintereinanderausführung von  $\gamma^{0,s}$  und  $\gamma^{s,1}$ ). Damit gilt nun

$$\begin{aligned} \mathbb{W}_p(\mu_0, \mu_1) &\leq \|x_0 - x_1\|_{L^p(X \times X; d\hat{\gamma})} = \|x_0 - x_1\|_{L^p(X \times X \times X; d\beta)} \\ &\leq \|x_0 - \tilde{x}\|_{L^p(X \times X \times X; d\beta)} + \|\tilde{x} - x_1\|_{L^p(X \times X \times X; d\beta)} \\ &= \|x_0 - \tilde{x}\|_{L^p(X \times X; d\gamma^{0,s})} + \|\tilde{x} - x_1\|_{L^p(X \times X; d\gamma^{s,1})} \\ &= \mathbb{W}_p(\mu_0, \mu_s) + \mathbb{W}_p(\mu_s, \mu_1) = \mathbb{W}_p(\mu_0, \mu_1) \end{aligned}$$

wobei wir in der zweiten Zeile die Dreiecksungleichung für die  $L^p$ -Norm, in der dritten Zeile die Konstruktion von  $\beta$  und in der vierten Zeile die Optimalität von  $\gamma^{0,s}$  und  $\gamma^{s,1}$  und das  $\mu_s$  eine Geodäte mit konstanter Geschwindigkeit ist. Insbesondere gilt überall Gleichheit und  $\hat{\gamma}$  ist ein optimaler Transportplan für  $\mu_0, \mu_1$ .

Da für  $p > 1$  die  $L^p$ -Norm strikt konvex ist, muss gelten, dass eine Konstante  $\alpha > 0$  existiert mit  $x_0 - \tilde{x} = \alpha(\tilde{x} - x_1)$   $\beta$ -f.ü. (siehe Beweis der Minkowski-Ungleichung für  $L^p$ -Räume). Umstellen dieser Identität führt auf

$$\tilde{x} = \frac{1}{1+\alpha}x_0 + \frac{\alpha}{1+\alpha}x_1 = (1-\lambda)x_0 + \lambda x_1, \quad \beta\text{-f.ü.} \quad (1)$$

mit  $\lambda = \alpha/(1+\alpha) \in ]0, 1[$ . Diese Beziehung führt auf

$$\mathbb{W}_p(\mu_0, \mu_s) = \|x_0 - \tilde{x}\|_{L^p(X \times X \times X; d\beta)} = \lambda \|x_0 - x_1\|_{L^p(X \times X \times X; d\beta)} = \lambda \mathbb{W}_p(\mu_0, \mu_1).$$

Andererseits gilt  $W_p(\mu_0, \mu_s) = sW_p(\mu_0, \mu_1)$ , so dass  $\lambda = s$  folgt.

Wir integrieren nun die Identität  $\tilde{x} - x_0 = s(x_1 - x_0)$  bzgl.  $\mu_{\tilde{x}}^{0,s}(dx_0)$  und bzgl.  $\mu_{\tilde{x}}^{s,1}(dx_1)$  und erhalten

$$\tilde{x} - z^{s,1}(\tilde{x}) = s(x_1 - z^{s,1}(\tilde{x})) \quad \gamma^{s,1}\text{-f.ü.} \quad \text{und} \quad \tilde{x} - x_0 = s(z^{0,s}(\tilde{x}) - x_0) \quad \gamma_{0,s}\text{-f.ü.} \quad (2)$$

wobei  $z^{0,s}(\tilde{x}) := \int_X x_1 d\mu_{\tilde{x}}^{s,1}(x_1)$  und  $z^{s,1}(\tilde{x}) := \int_X x_0 d\mu_{\tilde{x}}^{0,s}(x_0)$  die Schwerpunkte (Baryzentren) der Maße  $\mu_{\tilde{x}}^{0,s}$  und  $\mu_{\tilde{x}}^{s,1}$  sind.

Die Gleichungen in (2) definieren Transportabbildungen  $T^{0,s} : X \rightarrow X$  bzw.  $T^{s,1} : X \rightarrow X$  mit

$$x_0 = T^{0,s}(\tilde{x}) = \frac{\tilde{x} - sz^{0,s}(\tilde{x})}{1-s}, \quad x_1 = T^{s,1}(\tilde{x}) = \frac{\tilde{x} - z^{s,1}(\tilde{x})}{s} + z^{s,1}(\tilde{x}),$$

so dass  $\gamma^{0,s} = (T^{0,s}, \tilde{x})_{\#}\mu_s$  und  $\gamma^{s,1} = (\tilde{x}, T^{s,1})_{\#}\mu_s$ .

Da  $T^{0,s}$  nur von  $\mu_{\tilde{x}}^{s,1}$  bzw. von  $\gamma^{s,1}$  abhängt, und  $\gamma^{0,s}$  unabhängig von  $\gamma^{s,1}$  gewählt wurde, muss  $\gamma^{0,s}$  der eindeutige optimale Transportplan für  $\mu_0$  und  $\mu_s$  sein. Analog ist  $\gamma^{s,1}$  der eindeutige Transportplan für  $\mu_s$  und  $\mu_1$ .

Letztendlich zeigen wir  $\mu_s = (G_s)_{\#}\hat{\gamma}$  mit  $G_s(x_0, x_1) = (1-s)x_0 + sx_1$ . Sei dazu  $\varphi : X \rightarrow \mathbb{R}$  eine beliebige Borel-meßbare Funktion. Wir folgern

$$\begin{aligned} \int_X \varphi(\tilde{x}) d(G_s)_{\#}\hat{\gamma} &= \int_{X \times X} \varphi((1-s)x_0 + sx_1) d\hat{\gamma} = \int_{X \times X \times X} \varphi((1-s)x_0 + sx_1) d\beta \\ &\stackrel{(1)}{=} \int_{X \times X \times X} \varphi(\tilde{x}) d\beta = \int_X \varphi(\tilde{x}) d\mu_s, \end{aligned}$$

das heißt es gilt  $\mu_s = (G_s)_{\#}\hat{\gamma}$ . □