

TD 05 : Sous-variétés différentielles

Calcul différentiel, immersions et submersions
1. CALCUL DIFFÉRENTIEL DANS $M_n(\mathbb{R})$

Soit $n \geq 1$. On munit \mathbb{R}^n d'une norme quelconque, et $E := M_n(\mathbb{R})$ de la norme d'opérateurs :

$$\|A\| := \sup_{v \in \mathbb{R}^n : \|v\| \leq 1} \|Av\|.$$

On rappelle que cette norme fait de E une algèbre de Banach : $\|AB\| \leq \|A\| \|B\|$ pour tous A et B dans E . On note de plus $U := GL_n(\mathbb{R})$.

(a) Calculer la différentielle de l'application :

$$f_1 : \begin{cases} E \times E & \rightarrow E \\ (A, B) & \mapsto AB \end{cases}.$$

(b) En déduire la différentielle de l'application :

$$f_2 : \begin{cases} E & \rightarrow E \\ A & \mapsto A^2 \end{cases}.$$

On s'intéresse maintenant à l'application inverse :

$$f : \begin{cases} U & \rightarrow U \\ A & \mapsto A^{-1} \end{cases}.$$

(c) Montrer que U est un ouvert dense de E et que f est analytique sur U .

(d) Montrer que, pour toute matrice $M \in E$ telle que $\|M\| < 1$, la matrice $(I - M)$ est inversible et :

$$(I - M)^{-1} = \sum_{k=0}^{+\infty} M^k.$$

(e) En déduire la différentielle de f .

Pour finir, on s'intéresse à l'application $\det : E \rightarrow \mathbb{R}$.

(f) Montrer que \det est analytique sur E .

(g) Calculer $D_I \det$ (on pourra calculer les dérivées partielles de \det dans une base bien choisie).

(h) En déduire la différentielle de \det sur U , puis sur E .

2. ENSEMBLES DE NIVEAU

On pose :

$$f : \begin{cases} \mathbb{R}^3 & \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y, z) & \mapsto x^2 + y^2 - z^2 \end{cases}.$$

(a) En quels points f est-elle une submersion ?

(b) Pour tout $t \in \mathbb{R}$, on pose $H_f(t) := f^{-1}(\{t\}) \subset \mathbb{R}^3$. Montrer que $\{H_f(t) : t \in \mathbb{R}\}$ forme une partition de \mathbb{R}^3 .

(c) Quelles sont les valeurs critiques et régulières de f ?

(d) Dessiner $H_f(-1)$ et $H_f(1)$. Que se passe-t-il pour les valeurs critiques ?

On pose maintenant :

$$g : \begin{cases} \mathbb{R}^3 & \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y, z) & \mapsto (\sqrt{x^2 + y^2} - 1)^2 + z^2 \end{cases}.$$

(e) Déterminer les points en lesquels ou bien g n'est pas dérivable, ou bien Dg s'annule.

(f) Dessiner $H_g(1/4)$ (indice : regarder d'abord ce qu'il se passe dans $\mathbb{R}_+ \times \{0\} \times \mathbb{R}$, puis utiliser le fait que $H_g(1/4)$ est une surface de révolution).

(g) Pour quelles valeurs de t l'espace $H_g(t)$ est-il une sous-variété ?

3. PARAMÉTRISATION DE SPHÈRES

Le but de cet exercice est de paramétrer les sphères de dimension 1, 2 et 3. On commence par la dimension 1, en posant :

$$f_1 : \begin{cases} \mathbb{R} & \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ x & \mapsto (\cos(x), \sin(x)) \end{cases} .$$

(a) Montrer que f_1 est une immersion.

Maintenant, on étudie la dimension 2 et aux coordonnées sphériques. On pose :

$$f_2 : \begin{cases} \mathbb{R}^2 & \rightarrow \mathbb{R}^3 \\ (x, y) & \mapsto (\cos(x) \cos(y), \sin(x) \cos(y), \sin(y)) \end{cases} .$$

(b) Vérifier que l'image de f_2 est la sphère unité \mathbb{S}_2 .

(c) Déterminer le rang de $D_{(x,y)} f_2$ pour $(x, y) \in \mathbb{R}^2$. En quels points f_2 est-elle une immersion ?

Pour tout $n \geq 1$, il existe des coordonnées sphériques généralisées qui paramètrent la sphère unité de dimension n . Il peut d'ailleurs être instructif de trouver la formule correspondante. Cependant, il existe une autre paramétrisation intéressante en dimension 3, la paramétrisation de Hopf. On pose :

$$f_3 : \begin{cases} \mathbb{R}^3 & \rightarrow \mathbb{R}^4 \\ (x, y, z) & \mapsto (\cos(x) \cos(z), \sin(x) \cos(z), \cos(y) \sin(z), \sin(y) \sin(z)) \end{cases} .$$

(d) Vérifier que l'image de f_3 est la sphère unité \mathbb{S}_3 .

(e) En quels points f_3 est-elle une immersion ?

Sous-variétés différentielles

4. UNE IMMERSION INJECTIVE NON PROPRE

On cherche à construire une immersion injective dont l'image n'est pas une sous-variété. Soient $0 < r < R$. On pose :

$$f : \begin{cases} \mathbb{R}^2 & \rightarrow \mathbb{R}^3 \\ (\theta, \varphi) & \mapsto ((R + r \cos(\varphi)) \cos(\theta), (R + r \cos(\varphi)) \sin(\theta), r \sin(\varphi)) \end{cases} .$$

(a) Montrer que f est une immersion. Dessiner son image.

(b) Montrer que f passe au quotient en une application continue injective \tilde{f} de $\mathbb{R}^2 / (2\pi\mathbb{Z})^2$ dans \mathbb{R}^3 .

Dans la suite, on notera π la projection canonique de \mathbb{R}^2 sur $\mathbb{R}^2 / (2\pi\mathbb{Z})^2$. On se donne maintenant un nombre $\alpha \in \mathbb{R} \setminus \mathbb{Q}$, et on pose :

$$g : \begin{cases} \mathbb{R} & \rightarrow \mathbb{R}^2 \\ t & \mapsto \alpha t \end{cases} .$$

(c) Montrer que $\mathbb{Z} + \alpha\mathbb{Z}$ est dense dans \mathbb{R} .

(d) En déduire que $\pi \circ g$ est injective, et que son image est dense dans $\mathbb{R}^2 / (2\pi\mathbb{Z})^2$.

(e) En déduire finalement que $f \circ g$ est une immersion injective, dont l'image n'est pas une sous-variété.

5. COURBES ELLIPTIQUES

Pour tout $(a, b) \in \mathbb{R}^2$, posons $H(a, b) := \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 : y^2 = x^3 + ax + b\}$. On définit le *discriminant* comme étant la quantité $\Delta(a, b) := -16(4a^3 + 27b^2)$.

(a) Montrer que si $\Delta(a, b) \neq 0$, alors $H(a, b)$ est une sous-variété C^∞ de \mathbb{R}^2 .

(b) Supposons que $\Delta(a, b) = 0$. Pour quelles valeurs de (a, b) la courbe $H(a, b)$ est-elle une sous-variété de \mathbb{R}^2 ? Quel est sa régularité ?

(c) Pour quelles valeurs de (a, b) le sous-ensemble $H(a, b)$ est-il connexe ?

(d) Dessiner l'allure de $H(-1, b)$ en fonction de b .

6. SURFACES ORIENTABLES

Dans cet exercice, on identifie \mathbb{R}^2 avec \mathbb{C} par l'application $(x, y) \mapsto x + iy =: z$. Pour tout $n \geq 1$, soit $\pi_n : z \mapsto z^n$. On pose :

$$f : \begin{cases} \mathbb{R}^2 & \rightarrow \mathbb{R} \\ (x, y) & \mapsto y^2 - (x-1)^2(2 - (x-1)^2) \end{cases} .$$

Finalement, on pose $C_1 := f^{-1}(\{0\})$ et $C_n := \pi_n^{-1}(C_1) = (f \circ \pi_n)^{-1}(\{0\})$.

- (a) Quelles sont les valeurs régulières de f ? Dessiner les ensembles de niveau de f . Combien ont-ils de composantes connexes ?
- (b) Dessiner C_1, C_2 et C_3 .
- (c) Quels sont les points z de C_n admettant un voisinage U_z tel que $U_z \cap C_n$ est une sous-variété de \mathbb{R}^2 ?
- (d) Montrer que, pour tout $n \geq 1$, il existe une immersion C^∞ de $\mathbb{R}/2\pi\mathbb{Z}$ dans \mathbb{R}^2 dont l'image est C_n . Pour $n = 1$, on pourra considérer $\theta \mapsto (1 + \sqrt{2} \sin(\theta), \cos(2\theta))$.
- (e) Pour tout $\varepsilon \in \mathbb{R}$ et $n \geq 1$, on note $\Sigma_n(\varepsilon)$ l'ensemble des solutions dans $\mathbb{C} \times \mathbb{R}$ de l'équation :

$$f(z^n)^2 + t^2 = \varepsilon^2.$$

Montrer qu'il existe $\varepsilon > 0$ tel que, pour tout $n \geq 1$, pour tout $\varepsilon \in (0, \varepsilon_0)$, l'ensemble $\Sigma_n(\varepsilon)$ soit une sous-variété C^∞ compacte, connexe et de dimension 2 de $\mathbb{C} \times \mathbb{R} \simeq \mathbb{R}^3$.

- (f) Montrer qu'il existe un revêtement de degré n de $\Sigma_n(\varepsilon)$ sur $\Sigma_1(\varepsilon)$.

7. QUELQUES GROUPES DE LIE ET ESPACES HOMOGÈNES

Soient $1 \leq p, k \leq n$ des entiers. On note $M_{n,k}(\mathbb{R})$ l'ensemble des matrices à coefficients réels, à n lignes et à k colonnes. On sait que $M_{n,k}(\mathbb{R}) \simeq \mathbb{R}^{nk}$. De plus, on distingue dans $M_{n,n}(\mathbb{R})$ les matrices suivantes :

- I_n est la matrice identité ;
- pour tout $p \in \llbracket 0, n \rrbracket$,

$$I_{p,n-p} := \begin{pmatrix} I_p & 0 \\ 0 & -I_{n-p} \end{pmatrix};$$

- Pour tout $n \geq 1$:

$$J_n := \begin{pmatrix} 0 & I_n \\ -I_n & 0 \end{pmatrix}.$$

Montrer que les ensembles suivants, vus comme sous-ensembles de \mathbb{R}^{nk} , sont des sous-variétés C^∞ . Calculer leur dimension. Expliciter leur espace tangent en I_n quand c'est possible. Déterminer si ces variétés sont compactes.

- (a) $GL_n(\mathbb{R}) = \{A \in M_{n,n}(\mathbb{R}) : \det(A) \neq 0\}$;
- (b) $SL_n(\mathbb{R}) = \{A \in M_{n,n}(\mathbb{R}) : \det(A) = 1\}$;
- (c) $O(p, n-p) = \{A \in M_{n,n}(\mathbb{R}) : {}^t A I_{p,n-p} A = I_{p,n-p}\}^1$;
- (d) $Sp_n(\mathbb{R}) = \{A \in M_{2n,2n}(\mathbb{R}) : {}^t A J_n A = J_n\}^2$;
- (e) $V_{n,k}(\mathbb{R}) = \{A \in M_{n,k}(\mathbb{R}) : {}^t A A = I_k\}^3$.

On note $O(n) = O(n, 0)$. Pour finir, on s'intéresse de plus près aux variétés de Siefel. À n fixé, pour tous $1 \leq \ell \leq k \leq n$, on note $\pi_{k,\ell} : V_{n,k} \rightarrow V_{n,\ell}$ l'application qui consiste à ne conserver que les ℓ premières colonnes.

- (f) À quels espaces correspondent $V_{n,1}(\mathbb{R})$ et $V_{n,n}(\mathbb{R})$?
- (g) Montrer que, pour tout $x \in V_{n,\ell}(\mathbb{R})$, l'espace $\pi_{k,\ell}^{-1}(x)$ est une sous-variété homéomorphe à $V_{n-\ell,k-\ell}(\mathbb{R})$.

8. GRASSMANNIENNES

Soient $0 \leq k \leq n$ des entiers. On appelle *grassmannienne réelle*, et l'on note $Gr(k, n)$, l'ensemble des sous-espaces vectoriels de dimension k de \mathbb{R}^n . Si $k = 1$, on parle d'*espace projectif réel*. Le but de cet exercice est de munir les grassmanniennes d'une structure de sous-variété, et d'étudier leur topologie dans certains cas simples.

On munit \mathbb{R}^n de sa structure euclidienne usuelle. L'idée centrale est que la donnée d'un sous-espace vectoriel de \mathbb{R}^n est équivalente à la donnée d'une projection orthogonale sur ce sous-espace vectoriel. Cela permet de plonger les grassmanniennes dans des espaces de matrices. Pour p et q entiers, soit $M_{p,q}(\mathbb{R}) \simeq \mathbb{R}^{pq}$ l'espace des matrices réelles à p lignes et q colonnes. Soit alors :

$$\begin{aligned} Gr(k, n) &:= \{A \in M_{n,n}(\mathbb{R}) : A \text{ est une projection orthogonale de rang } k\} \\ &= \{A \in M_{n,n}(\mathbb{R}) : A^2 = A, {}^t A = A, A \text{ est de rang } k\}. \end{aligned}$$

Soit I_k la matrice diagonale dont les k premiers coefficients diagonaux sont des 1, et les $(n - k)$ suivants des 0.

Étant donnée une matrice $A \in M_{n,n}(\mathbb{R})$, on utilisera la décomposition par blocs :

$$A = \begin{pmatrix} B & C \\ D & E \end{pmatrix},$$

où B est une matrice $k \times k$.

1. Pour $p = 0$, il s'agit des groupes orthogonaux.
 2. Il s'agit des groupes symplectiques.
 3. Ces ensembles sont aussi appelés variétés de Siefel.

- (a) Montrer que $Gr(k, n) = \{P^{-1}I_kP : P \in O(n)\}$.
- (b) Montrer que $V := \{\det(B) \neq 0\}$ est un ouvert de $M_{n,n}(\mathbb{R})$. Soit $A \in V$. Montrer que A est de rang k si et seulement si $E - DB^{-1}C = 0$. On pourra multiplier A par une matrice bien choisie pour simplifier ses k premières lignes.

On définit :

$$\varphi : \begin{cases} U := \{A \in M_{n,k}(\mathbb{R}) : rg(A) = k\} & \rightarrow M_{n,n}(\mathbb{R}) \\ A & \mapsto A({}^tAA)^{-1} {}^tA \end{cases} .$$

On admettra que $\varphi(A)$ est l'unique matrice correspondant à une projection orthogonale telle que $Im(\varphi(A)) = Im(A)$. On définit ensuite :

$$\psi : \begin{cases} M_{n-k,k}(\mathbb{R}) & \rightarrow M_{n,n}(\mathbb{R}) \\ M & \mapsto \varphi \begin{pmatrix} I \\ M \end{pmatrix} \end{cases} .$$

- (c) Calculer $D\psi$. En déduire que ψ est une immersion \mathcal{C}^∞ . On pourra poser $Q(M) := (I + {}^tMM)^{-1}$.
- (d) Montrer que ψ est injective et que $\psi(M_{n-k,k}(\mathbb{R})) = Gr(k, n) \cap V$.
- (e) Montrer que ψ , vue comme fonction de $M_{n-k,k}(\mathbb{R})$ à valeurs dans V , est propre.
- (f) En déduire que $Gr(k, n)$ est une sous-variété \mathcal{C}^∞ de $M_{n,n}(\mathbb{R})$ dont on précisera la dimension.
- (g) Expliciter l'espace tangent à $Gr(k, n)$ en I_k .
- (h) Montrer que $Gr(k, n)$ est compact.
- (i) Montrer que $Gr(k, n)$ et $Gr(n - k, n)$ sont \mathcal{C}^∞ -difféomorphes.
- (j) Montrer que $Gr(0, n)$ est un point. Pour tout $n \geq 1$, montrer que $Gr(1, n)$ est homéomorphe à \mathbb{S}_{n-1}/\sim , où $x \sim -x$ pour tout $x \in \mathbb{S}_{n-1}$.