

Géométrie Différentielle, TD 11 du 25 mai 2012

1. Boule qui roule

On considère une boule posée sur un plan horizontal. L'ensemble des positions possibles de cette boule s'identifie à $\mathbb{R}^2 \times SO(3)$. En shootant (légèrement) dans la boule, on la fait rouler sans qu'elle glisse.

- 1- Calculer le champ de 2-plans auquel le mouvement est tangent.
- 2- Montrer qu'on peut ainsi faire prendre à la boule toute position choisie à l'avance.

2. Codistributions

Soit M une variété C^∞ de dimension n . Une codistribution Γ de dimension p sur M est la donnée en tout point $x \in M$ d'un sous-espace vectoriel $\Gamma_x \subset T_x M^*$ de dimension p satisfaisant la condition suivante : pour tout $y \in M$, il existe un voisinage U de y et $\alpha_1, \dots, \alpha_p \in \Omega^1(U)$ telles que $\Gamma_x = \langle \alpha_{1,x}, \dots, \alpha_{p,x} \rangle$ pour tout $x \in U$.

On dit que $\alpha \in \Omega^1(U)$ appartient à la codistribution Γ si $\alpha_x \in \Gamma_x$ pour tout $x \in U$.

Une codistribution Γ de dimension p est dite intégrable si, au voisinage de tout point $y \in M$, il existe une sous-variété Y de dimension $n - p$ de M telle que pour tout $x \in Y$, les éléments de Γ_x sont nuls en restriction à $T_x Y$.

- 1- Montrer que les codistributions de dimension p sur M sont naturellement en bijection avec les champs de $(n - p)$ -plans sur M .
- 2- Montrer qu'une codistribution est intégrable si et seulement si le champ de $(n - p)$ -plans correspondant l'est.
- 3- Soient X, Y deux champs de vecteurs sur une variété M et $\alpha \in \Omega^1(M)$. Montrer que :
$$d\alpha(X, Y) = d(\alpha(Y))(X) - d(\alpha(X))(Y) + \alpha([X, Y]).$$
- 4- Montrer qu'une codistribution est intégrable si et seulement si pour tout $\alpha \in \Omega^1(U)$ appartenant à Γ , $d\alpha$ s'écrit localement $\sum_i \beta_i \wedge \gamma_i$ avec β_i appartenant à Γ .
- 5- Montrer qu'une codistribution de dimension 1 est intégrable si et seulement si pour tout $\alpha \in \Omega^1(U)$ appartenant à Γ , $d\alpha|_{\text{Ker}(\alpha)} = 0$.

3. Dérivations des fonctions continues

Montrer que l'anneau des fonctions continues sur \mathbb{R}^n n'admet pas de dérivations non nulles.

4. Champs de vecteurs commutant

Soient X_1, \dots, X_p des champs de vecteurs commutant deux à deux sur une variété C^∞ M de dimension n , qui sont indépendants en $x \in M$. On veut montrer qu'il existe une carte au voisinage de x où X_1, \dots, X_p sont égaux aux champs de vecteurs $\partial_1, \dots, \partial_p$ constants de valeur les p premiers vecteurs de la base canonique.

On rappelle que le cas $p = 1$ est le théorème connu de redressement des champs de vecteurs (exercice 1 du TD10). On raisonne donc par récurrence sur p et on suppose $p \geq 2$.

- 1– Montrer qu'on peut choisir une carte au voisinage de x , en laquelle x est l'origine et telle que $X_1 = \partial_1, \dots, X_{p-1} = \partial_{p-1}$ et :

$$X_p = \sum_{i=1}^n f_i(x_p, \dots, x_n) \partial_i.$$

- 2– Montrer qu'on peut supposer de plus que :

$$X_p = \sum_{i=1}^{p-1} f_i(x_p, \dots, x_n) \partial_i + \partial_p.$$

- 3– Effectuer un changement de coordonnées de la forme $y_i = x_i + g_i(x_p, \dots, x_n)$ si $i \leq p-1$ et $y_i = x_i$ si $i \geq p$ pour conclure.

5. Deux champs de vecteurs

- 1– Soient X et Y deux champs de vecteurs C^∞ sur une variété M de dimension 2. Soit $x \in M$ tel que $X(x)$ et $Y(x)$ soient linéairement indépendants. Montrer qu'il existe f, g des fonctions C^∞ strictement positives définies au voisinage de x telles que $[fX, gY] = 0$.
- 2– Le résultat est-il encore valable si M est de dimension 3 ?

6. Feuilletages

- 1– Soient M et N deux variétés connexes et $f : M \rightarrow N$ une submersion. Montrer qu'il existe un feuilletage sur M dont les feuilles sont les composantes connexes des $f^{-1}(x)$ pour $x \in N$.
- 2– Dans la situation de la question précédente, les feuilles sont-elles nécessairement toutes difféomorphes ?
- 3– Montrer qu'il existe un feuilletage de \mathbb{R}^3 dont toutes les feuilles sont des cylindres (i.e. sont difféomorphes à $\mathbb{S}^1 \times \mathbb{R}$).