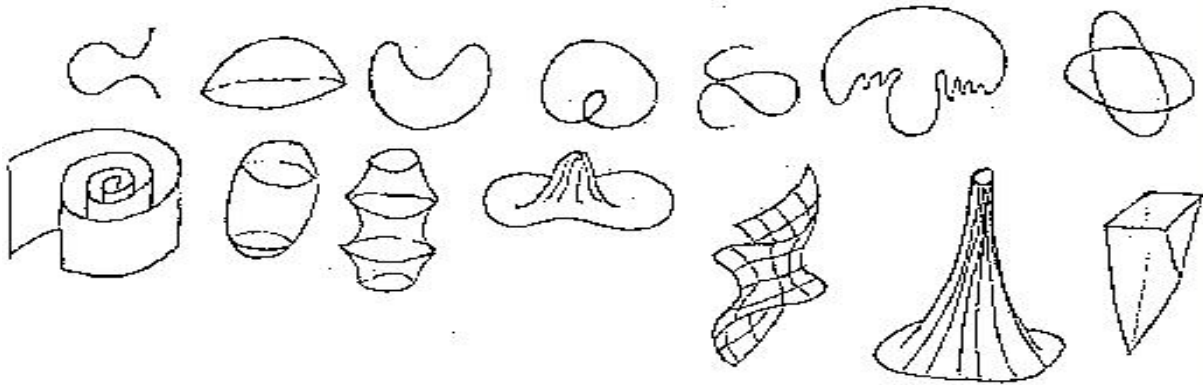


## Géométrie Différentielle, TD 1 du 14 février 2014

### 1. Exemples et contre-exemples de sous-variétés

---

Les dessins suivants représentent des parties de  $\mathbb{R}^2$  (première ligne) ou de  $\mathbb{R}^3$  (deuxième ligne). Dire, sans justification rigoureuse, lesquelles sont des sous-variétés  $C^\infty$ .



#### Solution :

Les parties de  $\mathbb{R}^2$  sont toutes des sous-variétés  $C^\infty$  à l'exception de la seconde, de la quatrième et de la septième de la première ligne, qui présentent des recouvrements.

Pour les parties de  $\mathbb{R}^3$ , la troisième et la dernière de la deuxième ligne ne sont pas des sous-variétés  $C^\infty$ , car elles ont des coins. Pour les autres, la réponse dépend ou non de l'inclusion du bord dans ces parties : si on n'inclut pas le bord, ce sont bien des sous-variétés  $C^\infty$ , tandis que si on inclut le bord, ce ne sont pas des sous-variétés  $C^\infty$ .

### 2. Sphère et tore

---

1- Soit  $n \geq 1$ . Montrer que la sphère unité est une sous-variété de  $\mathbb{R}^n$ .

2- Soit  $0 < \rho < r$ . Montrer que

$$T = \{((r + \rho \cos(\theta)) \cos(\varphi), (r + \rho \cos(\theta)) \sin(\varphi), \rho \sin(\theta)), (\theta, \varphi) \in \mathbb{R}^2\}$$

est une sous-variété de  $\mathbb{R}^3$ .

#### Solution :

1- Posons  $F(x_1, \dots, x_n) = x_1^2 + \dots + x_n^2 - 1$ , de sorte que la sphère unité  $\mathbb{S}^{n-1}$  est  $F^{-1}(0)$ . Il suffit de vérifier que  $F$  est une submersion au voisinage de  $\mathbb{S}^{n-1}$ . On calcule

$dF_{(x_1, \dots, x_n)}(h_1, \dots, h_n) = 2(x_1 h_1 + \dots + x_n h_n)$  de sorte que  $dF$  est nulle seulement en l'origine. En particulier,  $dF$  est non nulle, donc surjective en tout point de  $\mathbb{S}^{n-1}$ .

- 2– On pose  $G(\theta, \varphi) = ((r + \rho \cos(\theta)) \cos(\varphi), (r + \rho \cos(\theta)) \sin(\varphi), \rho \sin(\theta))$ . Un calcul direct de la différentielle de  $G$  montre que  $G$  est immersive.

Soit  $P = G(\theta, \varphi) \in T$ . Par théorème de forme normale des immersions, pour  $\varepsilon$  assez petit, si  $U = B((\theta, \varphi), \varepsilon)$ ,  $G : U \rightarrow G(U)$  est un homéomorphisme.

Notons  $K = ([\theta - \pi, \theta + \pi] \times [\varphi - \pi, \varphi + \pi]) \setminus U$ . C'est un compact. Son image par  $G$  est donc fermée. On note  $W$  l'ouvert complémentaire. Le fait que  $G(\theta, \varphi) = G(\theta', \varphi')$  si et seulement si  $\theta \equiv \theta' [2\pi]$  et  $\varphi \equiv \varphi' [2\pi]$  montre que  $T \cap W = G(U)$ . On a donc construit un voisinage  $W$  de  $P$  et une immersion  $G : U \rightarrow W$  qui réalise un homéomorphisme  $G : U \rightarrow T \cap W$ , comme voulu.

### 3. Un angle n'est pas une sous-variété

---

- 1– Montrer que l'ensemble  $A = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid x = 0 \text{ et } y \geq 0, \text{ ou } x \geq 0 \text{ et } y = 0\}$  n'est pas une sous-variété  $\mathcal{C}^\infty$  de  $\mathbb{R}^2$ .
- 2– Donner cependant un exemple d'application  $\mathcal{C}^\infty$  injective de  $\mathbb{R}$  dans  $\mathbb{R}^2$  d'image  $A$ .

#### Solution :

- 1– Supposons par l'absurde que  $A$  soit une sous-variété de  $\mathbb{R}^2$ . Comme  $A$  n'est pas un ouvert et n'est pas constitué de points isolés, c'est nécessairement une sous-variété de dimension 1.

Dans un voisinage  $U$  de l'origine, on peut donc écrire  $A = \{F = 0\}$  où  $F : U \rightarrow \mathbb{R}$  est une submersion. Comme  $dF_0$  est non nulle,  $\frac{\partial F}{\partial x}(0, 0)$  et  $\frac{\partial F}{\partial y}(0, 0)$  ne peuvent être tous deux nuls. On peut supposer, par symétrie, que  $\frac{\partial F}{\partial y} \neq 0$ . On peut alors appliquer le théorème des fonctions implicites. Celui-ci montre en particulier que, quitte à restreindre  $U$ , la projection de  $U \cap A$  sur l'axe des abscisses est injective.

C'est absurde car les points  $(0, \varepsilon)$  pour  $\varepsilon \geq 0$  ont tous même image par cette projection.

**Remarque.** On peut aussi montrer que  $A$  n'est pas l'image locale (au voisinage de l'origine) d'une immersion injective. En effet, le vecteur vitesse en 0 doit à la fois être horizontal et vertical par continuité de la dérivée.

- 2– Soit  $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2$  donnée par  $f(x) = (xe^{-1/x}, 0)$  si  $x > 0$  et  $f(x) = (0, -xe^{1/x})$  si  $x < 0$  (Le facteur  $x$  est juste là pour faire tendre la fonction vers l'infini et décrire  $A$  globalement). On montre aisément que cette application est  $\mathcal{C}^\infty$  injective, et d'image  $A$ , comme voulu.

### 4. Fenêtre de Viviani

---

La partie de  $\mathbb{R}^3$  des points  $(x, y, z)$  satisfaisant aux deux équations  $x^2 + y^2 + z^2 = 1$  et  $x^2 + y^2 - x = 0$  est-elle une sous-variété de  $\mathbb{R}^3$  ?

**Solution :**

Notons  $f$  l'application de  $\mathbb{R}^3$  dans  $\mathbb{R}^2$  définie par  $f(x, y, z) = (x^2 + y^2 + z^2 - 1, x^2 + y^2 - x)$ , de sorte que l'on s'intéresse à  $M = f^{-1}(0)$ . Un calcul immédiat montre que  $f$  est une submersion en tout point de  $M$ , sauf en  $(1, 0, 0)$ . On va montrer que  $M$  n'est pas une sous-variété autour du point  $(1, 0, 0)$ .

Paramétrisons le cylindre  $x^2 + y^2 - x = 0$  au voisinage de  $(1, 0, 0)$  : soit  $g(\theta, z) = (\frac{1}{2}(1 + \cos(\theta)), \frac{1}{2}\sin(\theta), z)$ . C'est une paramétrisation locale du cylindre ; c'est-à-dire une immersion injective, qui induit un homéomorphisme entre un ouvert autour de  $(0, 0)$  et un ouvert du cylindre autour de  $(1, 0, 0)$ . Le point  $g(\theta, z)$  appartient à la sphère  $x^2 + y^2 + z^2 = 1$  si et seulement si  $\frac{1}{2}(1 + \cos(\theta)) + z^2 = 1$ . Alors,  $M$  est une sous-variété de  $\mathbb{R}^3$  si, et seulement si, la partie de  $\mathbb{R}^2$  des points  $(\theta, z)$  vérifiant  $\frac{1}{2}(1 + \cos(\theta)) + z^2 = 1$  est une sous-variété de  $\mathbb{R}^2$  au voisinage du point  $(0, 0)$ . Ceci n'est pas le cas, la courbe définie implicitement admet un point double en l'origine (pour ce dernier point, on peut par exemple utiliser le théorème des fonctions implicites ou préférer un argument de connexité).

On a utilisé le lemme suivant, plus pénible à énoncer qu'à prouver :

**Lemme 1.** *Soit  $M$  une sous-variété de  $\mathbb{R}^m$  et  $\widetilde{M}$  une partie de  $M$ . Soit  $x$  un point de  $\widetilde{M}$  et appelons  $\varphi : U \rightarrow \mathbb{R}^n$  un paramétrage local de  $M$  au voisinage de  $x$ . Alors,  $\widetilde{M}$  est une sous-variété de  $\mathbb{R}^m$  au voisinage de  $x$  si, et seulement si,  $U \cap \varphi^{-1}(\widetilde{M})$  est une sous-variété de  $\mathbb{R}^p$  au voisinage de 0.*

*Démonstration.* On montre seulement le sens direct utilisé dans l'exercice. Si  $\widetilde{M}$  est une sous-variété au voisinage de  $x$ , alors il existe un voisinage  $W$  de  $x$  dans  $\mathbb{R}^n$  et un difféomorphisme  $\psi : W \rightarrow \psi(W) \subset \mathbb{R}^n$  tel que  $\psi(W \cap \widetilde{M}) = \psi(W) \cap \mathbb{R}^p$ , avec  $p$  la dimension de  $\widetilde{M}$ . Alors  $\psi \circ \varphi$  est bien définie de  $U \cap \varphi^{-1}(W)$  dans  $\mathbb{R}^p$  et on a  $\psi \circ \varphi(U \cap \varphi^{-1}(W) \cap \varphi^{-1}(\widetilde{M})) = \psi \circ \varphi(U \cap \varphi^{-1}(W)) \cap \mathbb{R}^p$ . De plus,  $\psi \circ \varphi$  est une immersion injective, induisant un homéomorphisme local de  $U \cap \varphi^{-1}(W)$  dans  $\psi(W \cap \varphi(U))$ .  $\square$

## 5. Sous-variétés de $M_n(\mathbb{R})$

---

Soient  $0 \leq r \leq n$  des entiers, avec  $n \geq 2$ .

- 1– Montrer que  $\det : A \mapsto \det(A)$  est  $\mathcal{C}^\infty$  sur  $M_n(\mathbb{R})$ , et caractériser les matrices en lesquelles la différentielle de  $\det$  est non nulle.
- 2– En déduire que  $SL_n(\mathbb{R})$  est une sous-variété  $\mathcal{C}^\infty$  de  $M_n(\mathbb{R})$ . Montrer de même que l'ensemble des matrices de rang  $n - 1$  est une sous-variété de  $M_n(\mathbb{R})$ .

- 3– Montrer qu'il existe un voisinage  $U$  de 0 dans  $M_n(\mathbb{R})$  tel que, si  $\begin{pmatrix} A & C \\ B & D \end{pmatrix} \in U$ , alors la matrice  $\begin{pmatrix} I_r + A & C \\ B & D \end{pmatrix}$  est de rang  $r$  si et seulement si  $D = B(I_r + A)^{-1}C$ .
- 4– Soit  $V_r \subset M_n(\mathbb{R})$  l'ensemble des matrices à coefficients réels de rang  $r$ . Montrer que c'est une sous-variété de  $M_n(\mathbb{R})$  et calculer sa codimension.
- 5– Montrer que les matrices symétriques de rang  $r$  forment une sous-variété de l'espace des matrices symétriques. Calculer sa codimension.
- 6– Montrer que les projecteurs orthogonaux de rang  $r$  forment une sous-variété de l'espace des matrices symétriques, de dimension  $r(n - r)$ .
- 7– Montrer que les matrices de rang  $\leq n - 1$  ne forment pas une sous-variété de  $M_n(\mathbb{R})$ . On pourra par exemple considérer ce qui se passe en 0.

### Solution :

- 1– L'application  $\det$  est polynomiale, donc  $\mathcal{C}^\infty$ .

Notons  $a_1, \dots, a_n$  les colonnes de la matrice  $A$ . En utilisant la multilinéarité du déterminant, on vérifie que

$$\det(A + H) = \det(a_1, \dots, a_n) + \sum_{k=1}^n \det(a_1, \dots, a_{k-1}, h_k, a_{k+1}, \dots, a_n) + O(\|H\|^2).$$

Ainsi, la différentielle du déterminant est donnée par

$$d(\det)_A(H) = \sum_{k=1}^n \det(a_1, \dots, a_{k-1}, h_k, a_{k+1}, \dots, a_n).$$

Supposons que  $d(\det)_A = 0$ . Choisissons pour  $H$  une matrice élémentaire  $E_{k,l}$  avec des 0 partout sauf un 1 en position  $(k, l)$ . L'équation  $d(\det)_A(H) = 0$  montre que le mineur de taille  $n - 1$  de  $A$  obtenu en supprimant la  $k^{\text{ème}}$  ligne et la  $l^{\text{ème}}$  colonne de  $A$  est nul. Ainsi,  $d(\det)_A = 0$  si et seulement si tous les mineurs de taille  $n - 1$  de  $A$  sont nuls, i.e., si et seulement si le rang de  $A$  est  $< n - 1$ .

- 2– Soit  $X = SL_n(\mathbb{R})$ . La fonction  $\Phi : A \mapsto \det(A) - 1$  est une submersion en tout point de  $X$ , et  $X$  s'écrit localement comme  $\Phi^{-1}(0)$ . La caractérisation des sous-variétés comme surfaces de niveau locales de submersions montre donc que  $X$  est une sous-variété de  $M_n(\mathbb{R})$ .

L'argument est le même pour l'ensemble  $Y$  des matrices de rang  $n - 1$ . On utilise alors la fonction  $\Phi : A \mapsto \det(A)$ . Il faut utiliser de plus que, si  $A \in Y$ , il existe un voisinage  $U$  de  $A$  tel que  $Y \cap U = \{\Phi^{-1}(0)\} \cap U$ , ce qui découle de la semi-continuité du rang d'une matrice.

- 3– On choisit un voisinage de 0 sur lequel  $I_r + A$  est inversible. Alors, comme son mineur  $r \times r$  supérieur gauche est non nul, les  $r$  premières colonnes de la matrice  $\begin{pmatrix} I_r + A & C \\ B & D \end{pmatrix}$  sont indépendantes.

Par conséquent, cette matrice est de rang  $r$  si et seulement si les  $n - r$  autres colonnes sont combinaisons linéaires des  $r$  premières si et seulement si il existe une matrice  $M$  de taille  $r \times (n - r)$  telle que  $C = (I_r + A)M$  et  $D = BM$  si et seulement si  $D = B(I_r + A)^{-1}C$ .

- 4– Soit  $X \in V_r$ . Il existe des matrices inversibles  $P$  et  $Q$  telles que  $PXQ = \begin{pmatrix} I_r & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix} =: I_{r,0}$ . Si on savait que  $V_r$  était une sous-variété au voisinage de  $I_{r,0}$ , on en déduirait donc le même résultat au voisinage de  $X$  puisque le difféomorphisme  $\Psi : Y \mapsto PYQ$  laisse  $V_r$  invariant.

Il suffit donc de travailler au voisinage de  $I_{r,0}$ . Soit

$$(1) \quad \Phi : \begin{pmatrix} I_r + A & C \\ B & D \end{pmatrix} \mapsto D - B(I_r + A)^{-1}C$$

définie au voisinage de  $I_{r,0}$  dans  $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$  à valeurs dans  $\mathcal{M}_{n-r}(\mathbb{R})$ . Sa différentielle est surjective en  $I_{r,0}$  car elle est donnée par  $d\Phi_{I_{r,0}} \begin{pmatrix} A & C \\ B & D \end{pmatrix} = D$ . Ainsi, le théorème des submersions s'applique et montre que  $\Phi^{-1}(0)$  est une sous-variété au voisinage de  $I_{r,0}$ . La question précédente montre de plus qu'elle coïncide avec  $V_r$  au voisinage de  $I_{r,0}$ , ce qui conclut. Sa codimension est  $\dim \mathcal{M}_{n-r}(\mathbb{R}) = (n - r)^2$ .

- 5– Lorsque  $p + q = r$ , notons  $I_{p,q} = \begin{pmatrix} I_p & 0 \\ 0 & -I_q \end{pmatrix}$  et  $I_{p,q,0} = \begin{pmatrix} I_{p,q} & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$ . Toute matrice symétrique s'écrit sous la forme  ${}^t P I_{p,q,0} P$  pour une certaine matrice  $P$ , et il suffit donc comme dans le cas précédent de montrer que les matrices symétriques de rang  $r$  forment une sous-variété au voisinage de  $I_{p,q,0}$ .

Comme plus haut, une matrice symétrique  $\begin{pmatrix} I_{p,q} + A & {}^t B \\ B & D \end{pmatrix}$  proche de  $I_{p,q,0}$  est de rang  $r$  si et seulement si  $D = B(I_{p,q} + A)^{-1} {}^t B$ . On considère donc une application  $\Phi$  comme en (1). Sa différentielle est encore surjective (cette fois sur l'espace des matrices symétriques), donc on conclut comme plus haut. Ici, la codimension est la dimension des matrices symétriques de taille  $n - r$ , i.e.  $\frac{(n-r)(n-r+1)}{2}$ .

- 6– Comme plus haut, on se ramène au voisinage de  $I_{r,0}$ . Soit  $M = \begin{pmatrix} I_r + A & {}^t B \\ B & D \end{pmatrix}$  une matrice symétrique proche de  $I_{r,0}$ . Elle est de rang  $r$  si et seulement si  $D = B(I_r + A)^{-1} {}^t B$ . En ce cas, la matrice  $M^2 - M$  est égale à

$$\begin{pmatrix} A + A^2 + {}^t B B & A {}^t B + {}^t B B (I_r + A)^{-1} {}^t B \\ B A + B (I_r + A)^{-1} {}^t B B & B {}^t B + B (I_r + A)^{-1} {}^t B B (I_r + A)^{-1} {}^t B - B (I_r + A)^{-1} {}^t B \end{pmatrix}.$$

La matrice  $M$  est un projecteur si et seulement si cette matrice est nulle, ce qui équivaut à  $A + A^2 + {}^tBB = 0$ , i.e.  ${}^tBB = -A(I_r + A)$  : on vérifie en effet que cette condition implique que les quatre cases de la matrice écrite ci-dessus sont nulles.

On définit donc une application

$$\Phi : \begin{pmatrix} I_r + A & C \\ B & D \end{pmatrix} \mapsto (D - B(I_r + A)^{-1}{}^tB, A + A^2 + {}^tBB).$$

Une matrice  $M$  proche de  $I_{r,0}$  est un projecteur orthogonal de rang  $r$  si et seulement si  $\Phi(M) = 0$ . De plus,  $d\Phi_{I_{r,0}}$  est surjective. On conclut donc comme plus haut.

- 7– Soit  $X$  l'ensemble des matrices de rang au plus  $n - 1$ . Supposons que  $X$  soit une sous-variété. Sur un voisinage  $V$  de 0, il existe un paramétrage local  $f$  de  $X$ , i.e., il existe une application  $f$  de classe  $\mathcal{C}^1$  définie sur un voisinage  $U$  de 0 dans  $\mathbb{R}^k$  (avec  $k \leq n^2$ ) qui est une immersion et un homéomorphisme sur son image, avec  $f(0) = 0$  et  $f(U) = X \cap V$ .

Comme  $n \geq 2$ , la matrice  $E_{k,l}$  appartient à  $X$ . Pour  $t$  assez petit, il existe donc un élément  $e_{k,l}(t)$  de  $U$  tel que  $f(e_{k,l}(t)) = tE_{k,l}$ . Comme  $f$  est un homéomorphisme sur son image,  $e_{k,l}(t)$  tend vers 0 quand  $t$  tend vers 0. La suite  $\frac{e_{k,l}(1/p)}{\|e_{k,l}(1/p)\|}$  appartient à la sphère unité compacte de  $\mathbb{R}^k$ , on peut donc supposer qu'elle converge vers un vecteur  $v_{k,l}$  de norme 1. Alors

$$df_0(v_{k,l}) = \lim \frac{f(e_{k,l}(1/p))}{\|e_{k,l}(1/p)\|}.$$

Comme  $f(e_{k,l}(1/p))$  est proportionnel à la matrice  $E_{k,l}$ , on obtient en passant à la limite que  $df_0(v_{k,l}) = \lambda E_{k,l}$  avec  $\lambda \in \mathbb{R}$ . Comme  $df_0$  est injective,  $\lambda \neq 0$ . Ainsi, l'image de l'application linéaire  $df_0$  contient toutes les matrices  $E_{k,l}$ , elle est donc surjective. En particulier,  $k = n^2$ . Le théorème d'inversion locale assure alors que  $X$  contient un voisinage de 0, ce qui est absurde.

## 6. Lemme de Morse

---

Soit  $U$  un ouvert de  $\mathbb{R}^n$  contenant l'origine et  $f : U \rightarrow \mathbb{R}$  de classe  $\mathcal{C}^3$  telle que  $f(0) = 0$ , et  $df_0 = 0$ . On suppose que  $d^2f_0$  (qui est une forme bilinéaire symétrique sur  $\mathbb{R}^n$ ) est non dégénérée, de signature  $(p, q)$ .

On va montrer le lemme de Morse : au voisinage de l'origine, après changement de coordonnées,  $f$  s'écrit  $f(x_1, \dots, x_n) = x_1^2 + \dots + x_p^2 - x_{p+1}^2 - \dots - x_n^2$ .

- 1– Montrer l'existence de fonctions  $(g_i)_{1 \leq i \leq n}$  de classe  $\mathcal{C}^2$  telles que  $f(x) = \sum x_i g_i(x)$ .
- 2– Montrer l'existence de fonctions  $(h_{ij})_{1 \leq i, j \leq n}$  de classe  $\mathcal{C}^1$  telles que  $f(x) = \sum x_i x_j h_{ij}(x)$  et  $h_{ij} = h_{ji}$ . Autrement dit, en notant  $A(x) = (h_{ij}(x))_{1 \leq i, j \leq n}$ , on a  $f(x) = \langle A(x)x, x \rangle$  (et  $A(0) = \frac{1}{2}d^2f_0$ ).

- 3– Soient  $E$  l'espace des matrices carrées de taille  $n$ , et  $F$  l'espace des matrices symétriques de taille  $n$ . Soit  $Q \in F$  non dégénérée. En considérant  $\xi : \begin{cases} E & \rightarrow F \\ A & \mapsto {}^t A Q A \end{cases}$ , montrer l'existence d'une application  $\varphi \in \mathcal{C}^\infty$  définie sur un voisinage  $U$  de  $Q$  dans  $F$  et à valeurs dans  $E$  telle que  $\varphi(Q) = \text{Id}$  et, pour tout  $q \in U$ ,  ${}^t \varphi(q) Q \varphi(q) = q$ .
- 4– Construire un changement de coordonnées local au voisinage de 0 tel que, après changement de coordonnées,  $f$  s'écrive  $f(x_1, \dots, x_n) = \langle \frac{1}{2} d^2 f_0 x, x \rangle$ .
- 5– Conclure.

### Solution :

- 1– Cela résulte de

$$f(x) - f(0) = \int_{t=0}^1 df_{tx}(x) dt = \sum_{i=1}^n x_i \left( \int_{t=0}^1 df_{tx}(0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0) dt \right)$$

par linéarité de la différentielle.

On conclut en posant  $g_i(x) = \int_{t=0}^1 df_{tx}(0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0) dt$ .

- 2– Comme  $df_0 = 0$ , on a  $g_i(0) = 0$ , si bien qu'on peut appliquer le même procédé aux  $g_i$ . On obtient une expression de la forme  $f(x) = \sum x_i x_j h_{ij}(x)$  avec les  $h_{ij} \in \mathcal{C}^2$ . On symétrise alors en remplaçant  $h_{ij}$  et  $h_{ji}$  par  $\frac{1}{2}(h_{ij} + h_{ji})$ , ce qui conclut (pour vérifier que  $(h_{ij}(0)) = \frac{1}{2} d^2 f_0$ , il suffit de dériver deux fois).
- 3– Montrons que  $d\xi(I_n)$  est surjective. On a  $d\xi(I_n).(a) = {}^t a Q + Q a$ . Si  $q \in F$ , on a donc  $d\xi(I_n).(Q^{-1}q/2) = q$ , ce qui conclut. Le théorème des submersions donne une application  $\varphi$  définie au voisinage de  $Q$ , avec  $\varphi(Q) = I_n$ , et telle que  $\xi \circ \varphi = \text{Id}$ , i.e.  ${}^t \varphi(q) Q \varphi(q) = q$ .
- 4– Notons  $H(x) = (h_{ij}(x))$ , avec  $H(0) = Q := \frac{1}{2} d^2 f_0$ . Posons  $\psi(x) = \varphi(H(x))x$  : on a alors
- $$f(x) = {}^t x H(x) x = {}^t x {}^t \varphi(H(x)) Q \varphi(H(x)) x = {}^t \psi(x) Q \psi(x).$$
- Comme  $\psi(0) = 0$  et  $d\psi_0 = \varphi(H(0)) = \text{Id}$ ,  $\psi$  est bien un difféomorphisme local, et  $f \circ \psi^{-1}(x)$  s'écrit comme  $\langle \frac{1}{2} d^2 f_0 x, x \rangle$ .
- 5– On sait, par classification des formes quadratiques réelles, qu'on peut écrire  $\frac{1}{2} d^2 f_0 = {}^t P I_{p,q} P$  pour une certaine matrice orthogonale  $P$ . Effectuons un changement de variable linéaire supplémentaire :  $f \circ \psi^{-1} \circ P^{-1}(x) = \langle I_{p,q} x, x \rangle$ . Cela conclut.