



LEMME DE MORSE

Référence : ROUVIÈRE : Petit guide de calcul différentiel p. 354 (exercice 114) et p. 210 (exercice 66)

LEMME (RÉDUCTION DES FORMES QUADRATIQUES, VERSION DIFFÉRENTIABLE)

Soit $A_0 \in GL_n(\mathbb{R}) \cap S_n(\mathbb{R})$ alors il existe un voisinage V de A_0 dans $S_n(\mathbb{R})$ et $\rho \in \mathcal{C}^1(V, GL_n(\mathbb{R}))$ tels que :

$$\forall A \in V, A = {}^t \rho(A) A_0 \rho(A)$$

(i.e. toute forme quadratique suffisamment voisine d'une forme quadratique non dégénérée lui est équivalente i.e. se ramène à celle-ci par changement de base)

Preuve :

Idée : appliquer le théorème d'inversion locale.

Etape 1 :

Soit $\varphi : \begin{matrix} \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) & \longrightarrow & S_n(\mathbb{R}) \\ M & \longmapsto & {}^t M A_0 M \end{matrix}$ est polynomiale donc \mathcal{C}^1 .

On munit $\mathcal{M}_n(\mathbb{R})$ d'une norme matricielle $\|\cdot\|$.

Soit $H \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$,

$$\begin{aligned} \varphi(I_n + H) - \varphi(I_n) &= {}^t (I_n + H) A_0 (I_n + H) - A_0 \\ &= A_0 + A_0 H + {}^t H A_0 + {}^t H A_0 H - A_0 \\ &= {}^t H A_0 + A_0 H + o(\|H\|) \end{aligned}$$

Or A_0 symétrique donc ${}^t H A_0 = {}^t (A_0 H)$. De plus, $H \mapsto {}^t (A_0 H) + A_0 H$ est linéaire. D'où

$$D\varphi(I_n)(H) = {}^t (A_0 H) + A_0 H$$

D'où $H \in \text{Ker}(D\varphi(I_n)) \Leftrightarrow A_0 H \in \mathcal{A}_n(\mathbb{R})$ (i.e. le noyau est formé des matrices H telles que $A_0 H$ soit antisymétrique).

$D\varphi(I_n)$ n'est donc pas bijective¹ (problème sur l'injectivité), on ne peut pas appliquer le TIL. Idée : la restreindre..

Etape 2 :

On pose $F = \{H \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \mid A_0 H \in S_n(\mathbb{R})\}$. On a également vu que $\text{Ker}(D\varphi(I_n)) = \{H \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R}) \mid A_0 H \in \mathcal{A}_n(\mathbb{R})\}$.

Alors $F \cong S_n(\mathbb{R})$ par $H \mapsto A_0^{-1} H$. Et $\text{Ker}(D\varphi(I_n)) \cong \mathcal{A}_n(\mathbb{R})$ par le même isomorphisme (cf note \star). Donc :

$$\mathcal{M}_n(\mathbb{R}) = S_n(\mathbb{R}) \oplus \mathcal{A}_n(\mathbb{R}) = F \oplus \text{Ker}(D\varphi(I_n))$$

Soit $\chi : F \rightarrow S_n(\mathbb{R})$ la restriction de φ à F . Déjà, $I_n \in F$.

$D\chi(I_n)$ est bijective. En effet, par l'égalité des dimensions l'injectivité suffit :

$$\text{Ker}(D\chi(I_n)) = \text{Ker}(D\varphi(I_n)) \cap F = \{0\} \quad (\text{par la somme directe})$$

Par le théorème d'inversion locale, il existe un voisinage ouvert U de I_n dans F (que l'on peut supposer contenu dans l'ouvert des matrices inversibles, car \det est continue donc on peut trouver un ouvert U' de I_n de matrices de déterminant non nul donc inversibles, on peut alors prendre $U \cap U'$) tel que χ soit un difféomorphisme de classe \mathcal{C}^1 de U sur $V = \chi(U)$.

Ainsi, V est un voisinage ouvert de $A_0 = \chi(I_n)$ dans $S_n(\mathbb{R})$ et $\forall A \in V, A = {}^t \chi^{-1}(A) A_0 \chi^{-1}(A)$ d'où le résultat avec $\rho = \chi^{-1}$ ■

1. On peut exhiber la surjectivité car pour $A \in S_n(\mathbb{R})$, $D\varphi(I_n) \left(\frac{A_0^{-1} A}{2} \right) = \frac{1}{2} ({}^t A + A) = A$

THÉORÈME (LEMME DE MORSE À n VARIABLES - ≈ 1934)

Soit $f : U \rightarrow \mathbb{R}$, de classe \mathcal{C}^3 sur U ouvert de \mathbb{R}^n tel que $0 \in U$.

On suppose que $Df(0) = 0$, que $D^2f(0)$ est non dégénérée (donc inversible car c'est une matrice) et que $\text{sign}(D^2f(0)) = (p, n - p)$.

Alors il existe φ un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme entre deux voisinages de 0 dans \mathbb{R}^n tel que :

- ★ $\varphi(0) = 0$
- ★ $f(x) - f(0) = u_1^2 + \dots + u_p^2 - u_{p+1}^2 \dots - u_n^2$ où $u = \varphi(x)$

Preuve :

On écrit la formule de Taylor à l'ordre 1 avec reste intégral au voisinage de 0.

$$\begin{aligned} f(x) - f(0) &= Df(0)(x) + \int_0^1 (1-t) (D^2f(tx)) (x, x) dt \\ &= {}^t x \left(\underbrace{\int_0^1 (1-t) (D^2f(tx)) dt}_{Q(x)} \right) x \\ &= {}^t x \quad Q(x) \quad x \end{aligned}$$

Q est de classe \mathcal{C}^1 . De plus, $Q(0) \in GL_n(\mathbb{R}) \cap S_n(\mathbb{R})$ car $Q(0) = \frac{D^2f(0)}{2}$.

On peut donc appliquer le **Lemme** :

Il existe V un voisinage de $Q(0)$ dans \mathbb{R}^n et $\rho \in \mathcal{C}^1(V, GL_n(\mathbb{R}))$ tel que

$$\forall A \in V, A = {}^t \rho(A) Q(0) \rho(A)$$

De plus comme $Q : \begin{matrix} \mathbb{R}^n & \longrightarrow & S_n(\mathbb{R}) \\ x & \longmapsto & Q(x) \end{matrix}$ est continue, il existe un voisinage V_0 de 0 dans \mathbb{R}^n tel que $V_0 \subset Q^{-1}(V)$.

Ainsi, $\forall x \in V_0, Q(x) \in V$, donc

$$Q(x) = {}^t \rho(Q(x)) Q(0) \rho(Q(x))$$

On pose $M(x) = \rho(Q(x))$ et on obtient

$$Q(x) = {}^t M(x) Q(0) M(x)$$

D'autre part, d'après le théorème d'inertie de Sylvester appliquée à $Q(0)$ qui est aussi de signature $(p, n - p)$, $\exists A \in GL_n(\mathbb{R})$ telle que

$$Q(0) = {}^t A \begin{pmatrix} I_p & 0 \\ 0 & -I_{n-p} \end{pmatrix} A$$

Finalement

$$f(x) - f(0) = {}^t x {}^t M(x) {}^t A \begin{pmatrix} I_p & 0 \\ 0 & -I_{n-p} \end{pmatrix} A M(x) x$$

En posant $\varphi(x) = AM(x)x$, on a

$$f(x) - f(0) = {}^t \varphi(x) \begin{pmatrix} I_p & 0 \\ 0 & -I_{n-p} \end{pmatrix} \varphi(x)$$

Et donc avec $u = \varphi(x)$, on a bien

- ★ $\varphi(0) = 0$
- ★ $f(x) - f(0) = u_1^2 + \dots + u_p^2 - u_{p+1}^2 \dots - u_n^2$ où $u = \varphi(x)$

2. sûrement continuité sous le signe intégrale

Il reste à montrer que φ définit un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme entre deux voisinages de 0. φ est \mathcal{C}^1 car M l'est³ (d'où la *nécessité* d'avoir pris $f \in \mathcal{C}^3$ sinon on n'aurait pas eu $Q \in \mathcal{C}^1$ donc $M \in \mathcal{C}^1$ non plus)
Calculons la différentielle à l'origine de φ :

$$\begin{aligned} \varphi(h) - \varphi(0) &= A^{-1}M(h)h \\ &= A^{-1}(M(0) + DM(0).h + o(\|h\|))h \\ &\quad \text{car } M \text{ est différentiable en } 0 \text{ puisque } \rho \circ Q \text{ l'est} \\ &= A^{-1}M(0)h + o(\|h\|) \end{aligned}$$

Comme $A^{-1}M(0) \in GL_n(\mathbb{R})$, $D\varphi(0)$ est inversible.

D'après la théorème d'inversion locale appliqué à φ , il existe deux voisinages de 0 (en fait de 0 et de $\varphi(0) = 0$) tels que φ soit un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme entre ces deux voisinages. ■

Notes :

✓ **A l'oral**, 14'33 vite sans première différentielle

✓ Un difféomorphisme c'est : bijectif, différentiable et dont la réciproque est différentiable. Un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme c'est : bijectif, \mathcal{C}^1 , et dont la réciproque est \mathcal{C}^1 . Attention, un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme est parfois appelé difféomorphisme de classe \mathcal{C}^1 . C'est le cas dans le ROUVIÈRE.

✓ Rappel : Théorème d'inversion locale. Soient U un ouvert de \mathbb{R}^n , $a \in U$, et $f : U \rightarrow \mathbb{R}^n$ une application de classe \mathcal{C}^1 . On suppose que la matrice jacobienne $Df(a)$ est inversible i.e. $\det Df(a) \neq 0$. Alors il existe un ouvert $V \subset U$ qui contient a et un ouvert W qui contient $f(a)$, tels que $f|_V$ soit un \mathcal{C}^1 -difféomorphisme de V sur $W = f(V)$.

✓ Si A isomorphe à A' et B isomorphe par le même isomorphisme à B' alors $A \oplus B = A' \oplus B'$

✓ Rappel : Formule de Taylor reste-intégral. Si f est de classe \mathcal{C}^{k+1} , on a

$$f(a+h) = f(a) + Df(a)(h) + \dots + \frac{1}{k!} D^k f(a)(h)^k + \int_0^1 \frac{(1-t)^k}{k!} D^{k+1} f(a+th)(h)^{k+1} dt$$

Attention, la notation $(h)^k$ signifie $\underbrace{(h, h, \dots, h)}_{k \text{ fois}}$.

✓ Si $f : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$, soit $a \in \mathbb{R}^n$ alors $D^2 f(a)$ est une matrice de taille $n \times n$. Ainsi, on peut écrire $D^2 f(a)(h, k) = {}^t k D^2 f(a) h$ matriciellement.

✓ Une forme quadratique q est non-dégénérée si $\text{Ker}(q) = \{0\}$.

✓ Théorème d'inertie de Sylvester version simplifiée : si q est une forme quadratique sur \mathbb{R}^n de signature $(p, n-p)$ alors il existe une base dans laquelle la matrice de q est $\begin{pmatrix} I_p & 0 \\ 0 & -I_{n-p} \end{pmatrix}$.

✓ Dès que P est inversible, on a $({}^t P)^{-1} = {}^t(P^{-1})$.

✓ Application en géométrie des surfaces.

✓ Application dans la méthode de la phase stationnaire [ZQ p341] ?.

♣ Marston MORSE (1892-1977) (à ne pas confondre avec Anthony MORSE, mathématicien également) est un mathématicien américain, connu surtout pour ses travaux sur le calcul des variations global, un sujet où il a introduit la technique de topologie différentielle appelée depuis théorie de Morse.

★ Si on veut la décomposition explicite de $M \in \mathcal{M}_n(\mathbb{R})$, il s'agit de

$$M = A_0^{-1}AM = A_0^{-1} \left(\frac{{}^t(AM) + AM}{2} - \frac{{}^t(AM) - AM}{2} \right) = A_0^{-1} \frac{{}^t(AM) + AM}{2} - A_0^{-1} \frac{{}^t(AM) - AM}{2}$$

3. Détails : Si on veut s'en convaincre, on calcule sa différentielle, qui est continue. En effet : si x appartient à un voisinage de 0, $\varphi(x+h) - \varphi(x) = A^{-1}M(x+h)(x+h) - A^{-1}M(x)(x) = \dots = A^{-1}[(DM(x).h)x + M(x)h] + o(\|h\|)$. Et donc $D\varphi(x) = \{h \mapsto A^{-1}[(DM(x).h)x + M(x)h]\}$ est bien linéaire et de plus continue en h car $M \in \mathcal{C}^1$ donc sa différentielle est continue...