

The basis of all human culture is language, and mathematics is a special kind of linguistic activity.

Yu. Manin

Mathematics as profession and vocation,
in Mathematics: Frontiers and Perspectives,
(V. Arnold et al, ed), AMS, 200, p. 154

Chapitre 1

Catégories et Foncteurs

source :

Matveev
lect. on alg. topology

$\text{Obj}(C)$ - une catégorie
- objets

$\text{Mor}(C)$ - morphismes $A, B \in \text{Obj}(C)$
 $[A, B]$ de A vers B .

Composition des morphismes

$$f \in [A, B] \quad g \in [B, C]$$

$$[A, B] \times [B, C] \rightarrow [A, C]$$

$$(f, g) \mapsto gf$$

Def $\text{Obj} + \text{Mor} + \text{Composition}$ forment
une catégorie si

- la composition est associative
 $f \in [A, B], g \in [B, C], h \in [C, D]$

$$(hg) \cdot f = h(gf)$$

- Pour tout $B \in \text{Obj}$

\exists un morphisme $\text{Id}_B \in [B, B]$

t.q. $\forall f \in [A, B], g \in [B, C]$

on a $\text{Id}_A \cdot f = f$ et $g \cdot \text{Id}_B = g$

Exemples

2

1. $\text{Obj}(\mathcal{C}_1) = \text{ensembles}$
 $\text{Mor}(\mathcal{C}_1) = \text{applications}$
2. $\text{Obj}(\mathcal{C}_2) = \text{groupes}$
 $\text{Mor}(\mathcal{C}_2) = \text{homomorphismes}$
3. $\text{Obj}(\mathcal{C}_3) = \text{groupes abéliens}$
 $\text{Mor}(\mathcal{C}_3) = \text{homomorphismes}$
4. $\text{Obj}(\mathcal{C}_4) = \text{espaces topologiques}$
 $\text{Mor}(\mathcal{C}_4) = \text{applications continues}$
5. $\text{Obj}(\mathcal{C}_5) = \text{espaces topologiques}$
 $\text{Mor}(\mathcal{C}_5) = \text{classes d'homotopie.}$

$f \in [A, B]$, notation $f: A \rightarrow B$

Def Soient $X, Y \in \mathcal{C}$. On dit que X et Y sont isomorphes si $\exists f: X \rightarrow Y$ et $g: Y \rightarrow X$ t.q. $fg = \text{Id}_Y$ et $gf = \text{Id}_X$
 f, g - sont appelés isomorphismes

Exemples Catég. des ensembles
isomorphismes = bijections
les objets isomorphes ont la même cardinalité.

Catég. des esp. topologiques;
isomorphismes = homéomorphismes

catég. de groupes
isom. = isom. de group.

catég. des esp. topologiques
avec les morphismes - les applic.
homotopique
isomorphismes = équivalence
homotopique.

Soient C_1 et C_2 deux catégories
Notons $F: \text{Obj}(C_1) \rightarrow \text{Obj}(C_2)$
 $X \mapsto F(X)$

Pour \forall morphisme $f: X \rightarrow Y$ dans C_1
on associe $f_*: F(X) \rightarrow F(Y)$ dans C_2

C'est un foncteur covariant
de C_1 vers C_2 si

- si f est un morphisme d'identité
 f_* l'est aussi
- si fg est bien défini alors
 $(fg)_* = f_* g_*$

Foncteur contravariant $F: C_1 \rightarrow C_2$

$f: X \rightarrow Y \mapsto f^*: F(Y) \rightarrow F(X)$

- identité
- composition $(fg)^* = g^* f^*$

Exemples

(4)

Catégorie des groupes \rightarrow Catégorie des ensembles
Foncteur d'oubli - foncteur covariant

Catégorie des espaces vectoriels
espace vectoriel V
 \rightarrow L'espace des formes linéaires
(= applications $\mathcal{L}(V, \mathbb{K})$, V^*
linéaires)

$$V \rightarrow V^*$$

$$f: V \rightarrow W \quad \mapsto \quad f^*: W^* \rightarrow V^*$$

$$\underbrace{(f^*(\xi))}_{W^*}(\underbrace{x}_{V}) := \underbrace{\xi}_{W^*}(\underbrace{f(x)}_W)$$

\uparrow
 V^*

Thm 1 Soit $F: \mathcal{C}_1 \rightarrow \mathcal{C}_2$ - foncteur

Supposons que X, Y de \mathcal{C}_1 sont isomorphes

Alors $F(X)$ et $F(Y)$ le sont aussi.

Si $F(X)$ n'est pas isomorphe à $F(Y)$
alors X et Y ne sont pas isomorphe
non plus!

Preuve Soit F covariant.

Soit $f: X \rightarrow Y$, $g: Y \rightarrow X$ des isomorphismes entre X et Y t.g. (5)

$fg = \text{Id}_X$ et $gf = \text{Id}_Y$. Alors par déf. de foncteur on a $f_* g_* = \text{Id}_{F(Y)}$ et $g_* f_* = \text{Id}_{F(X)}$ alors $F(X)$ et $F(Y)$ sont isomorphes.

applic. standard Pour m.g.

X, Y deux esp. topologiques sont distincts, il suffit de trouver une catégorie avec un foncteur F de catégorie des esp. topologiques vers cette autre catégorie et comparer $F(X)$ et $F(Y)$. Si $F(X)$ n'est pas isomorphe à $F(Y)$ on conclut que X n'est pas isomorphe à Y .

Rq. Si $F(X) = F(Y)$ on ne peut pas conclure que $X = Y$

Exemple \mathbb{Z}_4 et \mathbb{Z}_5 ne sont pas isomorphes car le foncteur d'oubli dans la catégorie des ensembles donne deux ensembles non-isomorphes.

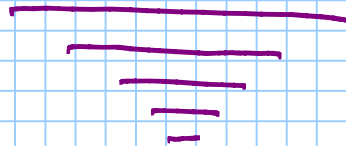
"Nice" foncteur

1. Facile à calculer
2. Facile à distinguer les objets $F(X)$ et $F(Y)$
3. Pas perdre beaucoup d'info

Foncteur d'homologie :

Catégorie des espaces topologiques

→ Catégorie des séquences des groupes abéliens.



cours GeoTopo-2

algèbre : complexes de chaînes

<http://analysis-situs.math.cnrs.fr/>

Intro à l'homologie :

Avant de nous embarquer dans cette aventure, fixons-nous quelques objectifs : nous voudrions définir un moyen d'associer à toute variété V et tout entier i un groupe abélien noté $H_i(V)$ (le i -ème groupe d'homologie de V) qui mesurera la « complexité topologique en dimension i » de V . Nous voulons que ces groupes d'homologie satisfassent au moins les trois propriétés suivantes :

1. Si deux variétés sont homéomorphes, ou même homotopiquement équivalentes, alors elles ont les mêmes groupes d'homologies (*naturalité*).
2. Les groupes d'homologie $H_i(\{pt\})$ d'un point (ou de \mathbb{R}^n) sont $\{0\}$, sauf si $i = 0$ où $H_0(\{pt\}) = \mathbb{Z}$.
3. Les groupes d'homologie d'une union disjointe de deux variétés sont la somme directe des groupes d'homologies de chaque variété.

Homotopie : l'ensemble des lacets
basés en pt. donné

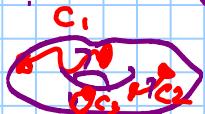
$$\gamma : [0, 1] \rightarrow X$$



↪ Groupe d'homotopie π_1

homologie Sommes formelles de chemins de x , de points de X et d'un opérateur d qui envoie un chemin c vers la différence de ses extrémités

$$dc = c(1) - c(0) \quad c : [0, 1] \rightarrow X$$



$$2 \cdot c_1 + 3c_2 - c_3 = A$$

$$A + A' = A' + A$$

$$\triangle \rightarrow X$$

$$\odot \rightarrow X$$



$H_n(X)$ - suite de groupes abéliens
associé à X

$$(C_n, d) \quad d: C_{n+1} \rightarrow C_n$$

2.2 | Complexe de chaînes.

soit R - un anneau commutatif

M - R -module si M est un gp.
commutatif muni d'une loi de
multiplication $R \times M \rightarrow M$
 $a, m \mapsto a \cdot m$

- $1 \cdot m = m \quad \forall m \in M$
- $(a+b) \cdot m = a \cdot m + b \cdot m$
- $a(m_1 + m_2) = a \cdot m_1 + a \cdot m_2$
- $(a \cdot b) \cdot m = a \cdot (b \cdot m) \quad \forall a, b \in R \quad \forall m_1, m_2 \in M$

Si $R = \mathbb{Z}$ un R -module M est simplement
un groupe commutatif.

Si R - corps un R -module M est un
esp. R -vectoriel

Un morphisme de R -modules est
un homomorphisme de groupes compatible
avec la loi externe, $f(a \cdot m) = a \cdot f(m)$

$$\forall a \in R, \forall m \in M$$

Def Une suite de morphismes de R -modules,

$M_1 \xrightarrow{f_1} M_2 \xrightarrow{f_2} \dots \xrightarrow{f_n} M_{n+1}$
est dite exacte si l'on a

$$\text{Im } f_{k+1} = \text{Ker } f_k$$

$$\begin{array}{ccc} M_{k+1} & \xrightarrow{f_{k+1}} & M_k \xrightarrow{f_k} M_{k-1} \\ & & \cup \\ & & \text{Im}(f_{k+1}) \rightarrow 0 \end{array}$$

En particulier, $0 \xrightarrow{g} A \xrightarrow{f} B$

↑
exacte

$$\text{Im } g = 0 = \text{Ker } f \Rightarrow f \text{ est injective}$$

$$A \xrightarrow{f} B \xrightarrow{h} 0$$

$$\text{Im } f = \text{Ker } h = B \Rightarrow f \text{ est surjective.}$$

Def une suite exacte courte

est une suite exacte

$$0 \rightarrow A \xrightarrow{f} B \xrightarrow{g} C \rightarrow 0$$

1. f est injective
2. g est surjective
3. $\text{Im } f = \text{Ker } g$

Exemple:

$$0 \rightarrow \mathbb{Z} \xrightarrow{\text{mult}_n} \mathbb{Z} \xrightarrow{p} \mathbb{Z}/n\mathbb{Z} \rightarrow 0$$

suite exacte courte de groupes abéliens.

$$2. \quad i: M \hookrightarrow N$$

$$0 \rightarrow M \xrightarrow{i} N \rightarrow N/M \rightarrow 0$$

$$3. \quad 0 \rightarrow \ker \rho \rightarrow M \xrightarrow{\rho} N \rightarrow 0$$

ρ surjective

Déf. Un complexe de chaînes (C_\bullet, d) est une suite de R -modules de morphismes de R -modules de la forme

$$\xrightarrow{d_{n+1}} C_n \xrightarrow{d_n} C_{n-1} \xrightarrow{d_{n-1}} C_{n-2} \rightarrow \dots \rightarrow C_2 \xrightarrow{d_2} C_1 \xrightarrow{d_1} C_0 \rightarrow 0$$

avec $\boxed{d_n \circ d_{n+1} = 0}$, $\forall n \geq 1$

C_n - R -modules

d_n - différentielle, l'application bord de complexe.

$$\underline{\text{Cycles de degré } n} = \ker d_n$$

$$Z_n(C_\bullet, d) = \ker(d_n: C_n \rightarrow C_{n-1})$$

$$B_n(C_\bullet, d) = \text{Im}(d_{n+1}: C_{n+1} \rightarrow C_n)$$

$$d_n \circ d_{n+1} = 0 \Rightarrow B_n \subset Z_n$$

$$Z_n / B_n = H_n(C_\bullet, d) \quad \text{- } n\text{-ième}$$

R -module d'homologie du complexe

(C_n, d) . Si $x \in Z_n$ alors

$[x]$ - l'image de x dans Z_n/B_n

x - représentant de $[x]$

$[x]$ - la classe d'homologie de x

A (C_n, d) on associe une suite
infinie de R -modules

$$H_0(C_n, d), H_1(C_n, d) \dots H_n(C_n, d) \dots$$

Déf Morphisme de complexes
de chaînes $f: (A_n, d) \rightarrow (B_n, d')$

$$\begin{array}{ccccc} d_{n+1} & A_n & \xrightarrow{d_n} & A_{n-1} & \xrightarrow{d_{n-1}} \\ & \downarrow f_n & \Downarrow & \downarrow f_{n-1} & \\ d'_{n+1} & B_n & \xrightarrow{d'_n} & B_{n-1} & \xrightarrow{d'_{n-1}} \end{array}$$

+ une suite de morphismes de R -modules

$$f_n: A_n \rightarrow B_n, \text{ t.g. } \begin{array}{ccc} A_n & \xrightarrow{d_n} & A_{n-1} \\ \downarrow f_n & \Downarrow & \downarrow f_{n-1} \\ B_n & \xrightarrow{d'_n} & B_{n-1} \end{array}$$

$$f_{n-1} \circ d_n = d'_n \circ f_n \quad \forall n \geq 1$$

$$\begin{array}{ccc} A_n & \xrightarrow{d_n} & A_{n-1} \\ \downarrow f_n & \Downarrow & \downarrow f_{n-1} \\ B_n & \xrightarrow{d'_n} & B_{n-1} \end{array}$$

Si $x \in A_n$ est un cycle alors

$f_n(x) \in B_n$ est aussi un cycle
($d'_n f_n(x) = 0$)

Si $y \in A_n$ est un bord ($\exists z \in A_{n+1}$
t.q. $y = d_{n+1} z$)

alors $f_n(y) \in B_n$ est aussi un

bord : $f_n(d_{n+1} z) = d'_{n+1} \underbrace{f_{n+1} z}_{\text{le bord}}$

Alors tout morphisme de
cx. de chaînes induit un morphisme
de R -modules entre les groupes
d'homologie.

$$H_n(f) : H_n(A_n, d) \rightarrow H_n(B_n, d')$$

$$H_n(f)([x]) = [f_n(x)]$$

On a $H_n(\text{id}) = \text{id}$ $\rightarrow A_n \xrightarrow{d_n} A_{n-1} \rightarrow$

$$H_n(g \circ f) = H_n(g) \circ H_n(f) \rightarrow B_n \xrightarrow{d'_n} B_{n-1} \rightarrow$$

Def Si f et g sont $\rightarrow C_n \xrightarrow{d_n} C_{n-1} \rightarrow$

deux morphismes de cx. de chaînes

$$\rightarrow A_n \xrightarrow{d_n} A_{n-1} \rightarrow \quad f, g : (A_n, d) \rightarrow (B_n, d')$$

$$f_n \downarrow \quad \downarrow g_n \quad f_n \downarrow \quad \downarrow g_{n-1}$$

$$\rightarrow B_n \xrightarrow{d'_n} B_{n-1} \rightarrow$$

une homotopie h entre f et g

est la donnée d'une suite
de morphismes de R -modules

$$h_n: A_n \rightarrow B_{n+1}$$

$$\begin{array}{ccccccc} \rightarrow & A_{n+1} & \xrightarrow{d_{n+1}} & A_n & \xrightarrow{d_n} & A_{n-1} & \rightarrow \\ & \searrow h_n & \downarrow p_n & \downarrow q_n & \swarrow h_{n-1} & \downarrow p_{n-1} & \downarrow q_{n-1} \\ & B_{n+1} & \xrightarrow{d_{n+1}} & B_n & \rightarrow & B_{n-1} & \end{array}$$

$$f_n - g_n = h_{n-1} \circ d_n + d_{n+1} \circ h_n \quad \text{pour } \forall n \geq 0$$

on pose $h_{-1} = 0$

$$f - g = h \circ d + d \circ h$$

Prop. Si deux morphismes de CCS
de chaînes $f, g: (A_\bullet, d) \rightarrow (B_\bullet, d)$ sont
homotopes, \Rightarrow ils induisent la même
application en homologie.

Démo. Si $x \in A_n$ - cycle

$$f_n(x) - g_n(x) = \underbrace{d_{n+1} h_n(x)}_{\text{est un bord}} + h_{n-1} \underbrace{d_n(x)}_0$$

D'où l'égalité des classes

d'homologie associées: $[f_n(x)] = [g_n(x)]$

Déf Une suite exacte courte de complexes de chaînes

$$0 \rightarrow A_0 \xrightarrow{f} B_0 \xrightarrow{g} C_0 \rightarrow 0$$

est la donnée de trois complexes de chaînes $A_\bullet, B_\bullet, C_\bullet$ et de deux morphismes de cs de chaînes t.g. $\forall n \geq 0$

$$0 \rightarrow A_n \xrightarrow{f_n} B_n \xrightarrow{g_n} C_n \rightarrow 0$$

est une suite exacte courte

$$\begin{array}{ccccccc}
 & & \downarrow & & \downarrow & & \downarrow \\
 0 & \rightarrow & A_{n+1} & \xrightarrow{f_{n+1}} & B_{n+1} & \xrightarrow{g_{n+1}} & C_{n+1} \rightarrow 0 \\
 & & \downarrow d_{n+1} & & \downarrow d_{n+1} & & \downarrow d_{n+1} \\
 0 & \rightarrow & A_n & \xrightarrow{f_n} & B_n & \xrightarrow{g_n} & C_n \rightarrow 0 \\
 & & \downarrow d_n & & \downarrow d_n & & \downarrow d_n \\
 0 & \rightarrow & A_{n-1} & \xrightarrow{f_{n-1}} & B_{n-1} & \xrightarrow{g_{n-1}} & C_{n-1} \rightarrow 0 \\
 & & \downarrow & & \downarrow & & \downarrow
 \end{array}$$

Théor (Lemme du serpent) Si

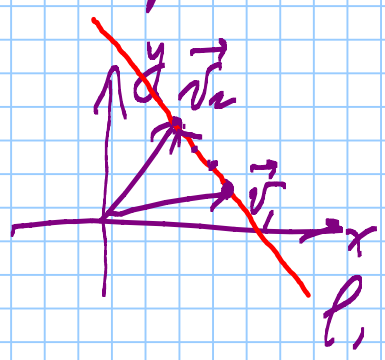
$0 \rightarrow A_0 \xrightarrow{f} B_0 \xrightarrow{g} C_0 \rightarrow 0$ est une suite exacte courte de complexes de chaînes, on lui associe une suite exacte longue en

homologie

$$\begin{array}{c} \rightarrow H_n(A) \xrightarrow{f_n} H_n(B) \xrightarrow{g_n} H_n(C) \\ \downarrow \delta \\ \rightarrow H_{n-1}(A) \xrightarrow{f_{n-1}} H_{n-1}(B) \xrightarrow{g_{n-1}} H_{n-1}(C) \\ \downarrow \vdots \\ \dots \end{array}$$

Chapitre 3 complexe simplicial

Simplexe - généralisation d'un triangle en dim supérieure.



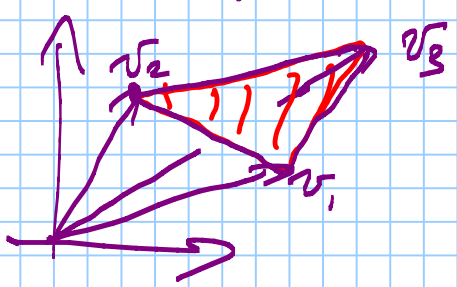
$$\vec{v}_1 + \lambda(\vec{v}_2 - \vec{v}_1)$$

paramétrise la droite l_1 ,

$$= (1-\lambda)\vec{v}_1 + \lambda\vec{v}_2 = \lambda_1\vec{v}_1 + \lambda_2\vec{v}_2$$

de l_1 entre \vec{v}_1 et \vec{v}_2 , λ -coordonnée sur ce segment

$$\begin{cases} 0 \leq \lambda_i \leq 1 \\ \lambda_1 + \lambda_2 = 1 \end{cases}$$

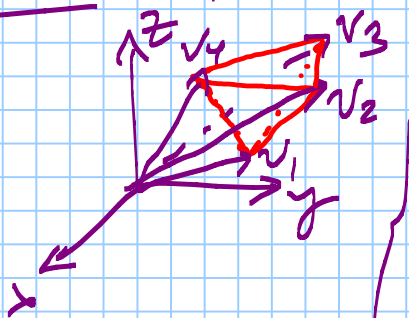


$$\vec{x} = \lambda_1\vec{v}_1 + \lambda_2\vec{v}_2 + \lambda_3\vec{v}_3$$

$$\begin{cases} 0 \leq \lambda_i \leq 1 \\ \lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 = 1 \end{cases}$$

coordonnées barycentriques pour les pts de triangle

dim 3 4 vecteurs



tétraèdre

$$\vec{x} = \lambda_1\vec{v}_1 + \lambda_2\vec{v}_2 + \lambda_3\vec{v}_3 + \lambda_4\vec{v}_4$$

$$0 \leq \lambda_i \leq 1$$

$$\lambda_1 + \lambda_2 + \lambda_3 + \lambda_4 = 1$$

3-simplexe dans \mathbb{R}^3

n -simplexe dans \mathbb{R}^n

$(n+1)$ pts $\vec{v}_0, \dots, \vec{v}_n$ en position

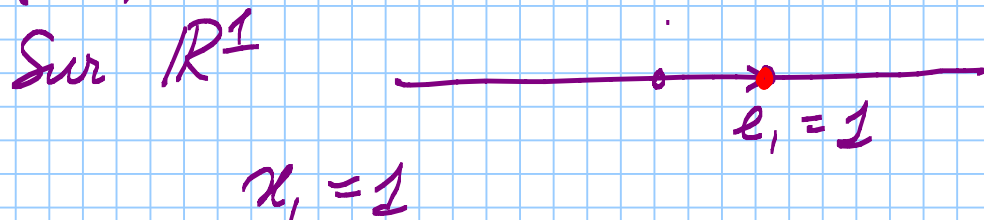
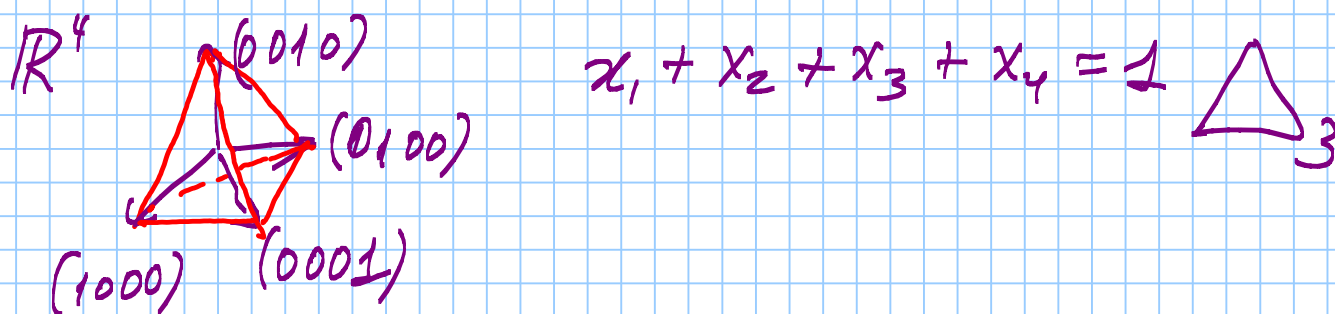
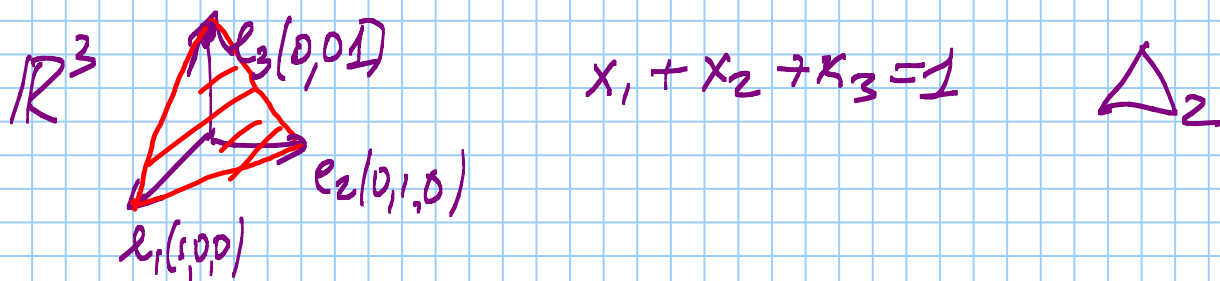
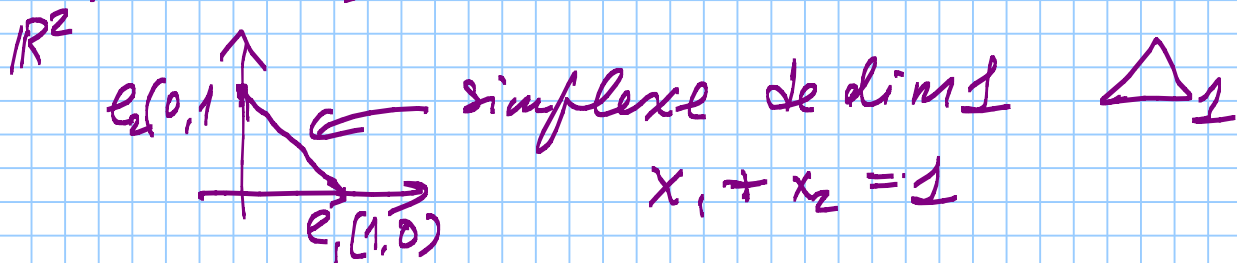
générique (ne sont pas tous dans un sous-espace) définissent

$$\Delta_n = \lambda_0 \vec{v}_0 + \dots + \lambda_n \vec{v}_n$$

$$0 \leq \lambda_i \leq 1$$

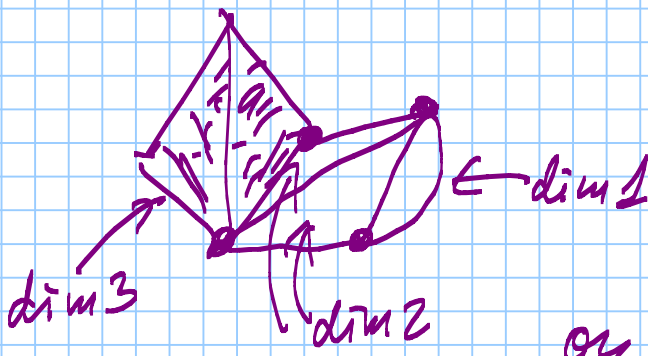
$$\sum_0^n \lambda_i = 1$$

Forme standard



$\Delta_0 = \text{pt.}$

Complexe simpliciale - espace construit à partir des n -simplexes.

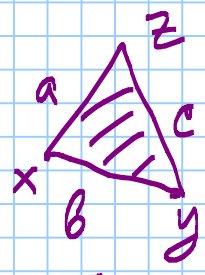


Règles :

2 simplexes sont disjoint ou bien l'intersection de deux simplexes est une face.

Face d'un simplexe S est un simplexe $P \subseteq S$ t. q. ses sommets sont aussi les sommets de S .

Par exemple : Faces; $\dim 2$: S .

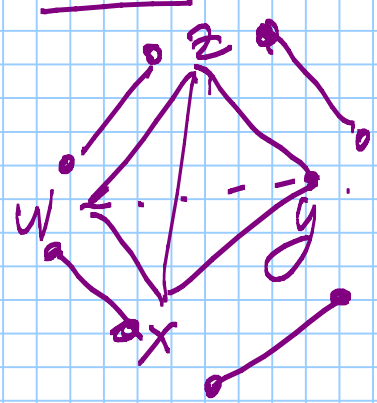


$S = \Delta_2$

$\dim 0$ -

x, y, z - sommets

$\dim 1$ - a, b, c .



$S = \Delta_3$ - $\dim 3$

1

$\dim 0$: x, y, z, w

4

$\dim 1$: xy, xz, xw
 yz, zw, yw

6

$\dim 2$: xyz, xyw

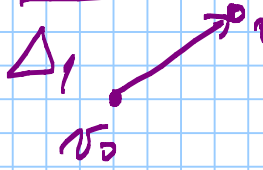
4

xzw, yzw

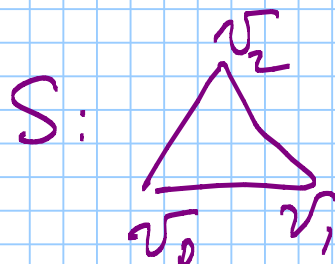
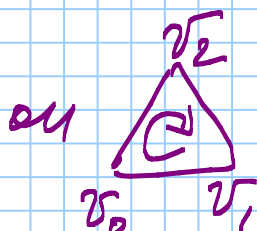
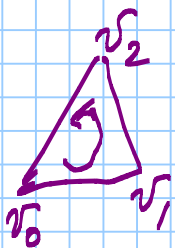
Faces : sous-ensembles de sommets

$\{x, y, z, w\}$

Orientatruon

Δ_1  choix (v_0, v_1)
ou bien (v_1, v_0)

bord $\partial(v_0, v_1) = v_1 - v_0$



(v_0, v_1, v_2)

(v_0, v_2, v_1)

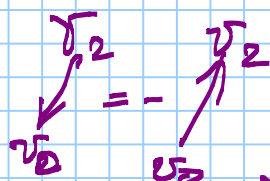
$\partial S = (v_0, v_1) + (v_1, v_2) + (v_2, v_0)$

12

12

(v_1, v_2, v_0)

(v_2, v_1, v_0)



12

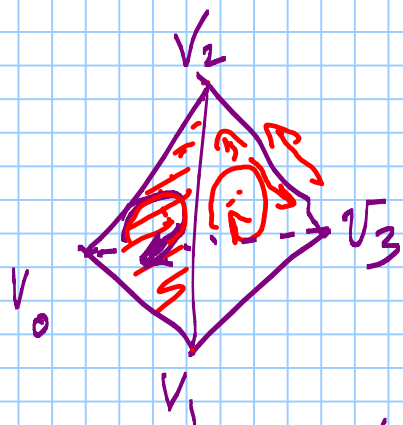
12

(v_2, v_0, v_1)

(v_1, v_0, v_2)

$\partial S = (v_0, v_1) - (v_0, v_2) + (v_1, v_2)$

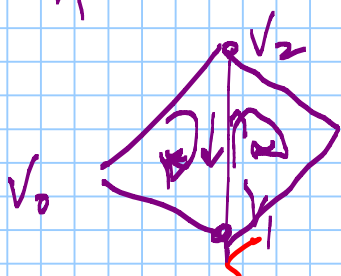
$$\partial(v_0, v_1, \dots, v_n) = \sum_{i=0}^n (-1)^i (v_0, v_1, \dots, \overset{\uparrow}{v_i}, \dots, v_n)$$



$\partial(v_0, v_1, v_2, v_3)$

$= v_1, v_2, v_3 - v_0, v_2, v_3$

$+ v_0, v_1, v_3 - \underline{v_0, v_1, v_2}$

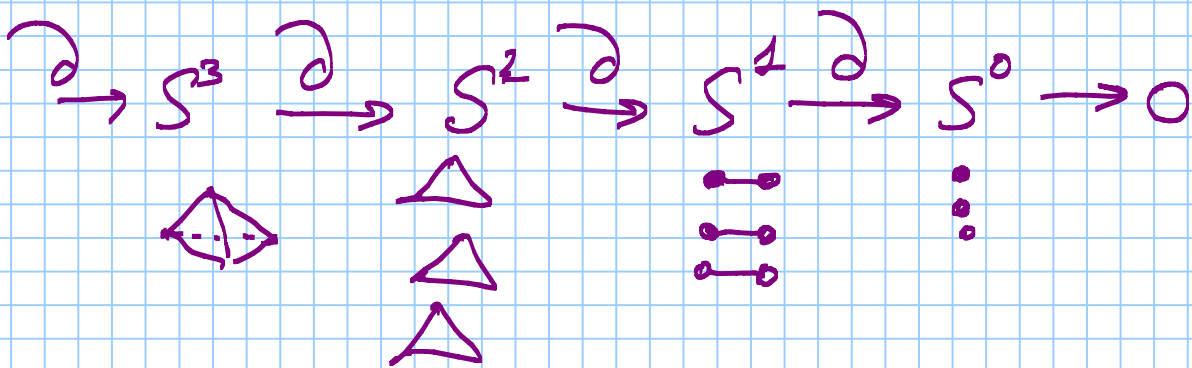


Thm $\partial^2 = 0$

Pf (pour $S = \Delta_3$)

$$\begin{aligned} \partial(\partial(\sigma_0 v_1 v_2 v_3)) &= \partial(\overset{0}{\downarrow} \sigma_1 \overset{1}{\downarrow} \sigma_2 \overset{2}{\downarrow} \sigma_3) \\ &= \partial(\overset{0}{\downarrow} \sigma_0 \overset{1}{\downarrow} \sigma_2 \overset{2}{\downarrow} \sigma_3) + \partial(\sigma_0 v_1 v_3) - \partial(\sigma_0 v_1 v_2) \\ &= (\underline{\sigma_2 v_3} - \underline{\sigma_1 v_3} + \underline{\sigma_1 v_2}) \\ &\quad - (\underline{\sigma_2 v_3} - \underline{\sigma_0 v_3} + \underline{\sigma_0 v_2}) \\ &\quad + (\underline{\sigma_1 v_3} - \underline{\sigma_0 v_3} + \sigma_0 v_1) \\ &\quad - (\underline{\sigma_1 v_2} - \underline{\sigma_0 v_2} + \sigma_0 v_1) = 0 \end{aligned}$$

Complexe simplicial



Chapitre 4. Exemples de calcul d'homologie

X - espace

Suite de groupes - chaînes avec les applications de bord

$$\rightarrow C_3 \xrightarrow{\partial_3} C_2 \xrightarrow{\partial_2} C_1 \xrightarrow{\partial_1} C_0 \xrightarrow{\partial_0} 0$$

dim \mathbb{Z}

chaînes
dim 1

chaînes
de dim 0

$$\boxed{\partial^2 = 0}$$

$$C_{i+1} \xrightarrow{\partial_{i+1}} C_i \xrightarrow{\partial_i} C_{i-1}$$

$$\partial_i \circ \partial_{i+1} = 0$$

$Z_1 = \text{Ker } \partial_1 \subseteq C_1$ - groupe de cycles

$B_1 = \text{Im } \partial_2 \subseteq C_1$ - groupe de bords

$B_1 \subseteq Z_1$ car $\partial_1 \circ \partial_2 = 0$

$H_1 := Z_1 / B_1$ - le groupe quotient
- le groupe commutatif.

Exemples $B_1 = Z_1$, $H_1 \cong 0$

$$H_1 \cong \mathbb{Z}, \cong \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}, \quad H_n = \mathbb{Z}_n / B_n$$

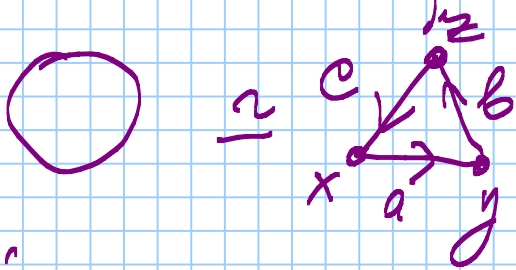
1. Cercle $X = S^1$



Remplacer le cercles par

99 chose homéomorphe correspondant
aux simplexes $S' \cong \triangle$ (sans intérieur)

squelette = 3 segments



sommets $\{x, y, z\}$
segments $\{a, b, c\}$

$$X = \{a, b, c, x, y, z\}$$

$$a = (xy)$$

$$b = (yz)$$

$$c = (zx)$$

Eps de chaînes:

$$C_2 \xrightarrow{\partial_2} C_1 \xrightarrow{\partial_1} C_0 \xrightarrow{\partial_0} 0$$

pas de $d_{in} 2$

$$\mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \quad \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}$$

$$a, b, c \quad x, y, z$$

$$la + mb + nc$$

$$\alpha x + \beta y + \gamma z$$

$$\partial_0 = 0 \quad x, y, z \rightarrow 0$$

$$\alpha, \beta, \gamma \in \mathbb{Z}$$

$$l, m, n \in \mathbb{Z}$$

$$\partial_1: a \mapsto y - x$$

$$\begin{pmatrix} x & y \\ \uparrow & \uparrow \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \mapsto (-1) \begin{pmatrix} y \\ x \end{pmatrix}$$

$$b \mapsto z - y$$

$$c \mapsto x - z$$

$$\partial_2: 0 \mapsto 0$$

$$Z_0 = \text{Ker } \partial_0 = C_0, \quad B_0 = \text{Im } \partial_1 = \langle y-x, z-y, x-z \rangle$$

$$H_0 = Z_0 / B_0 = \langle x, y, z \rangle / \langle y-x, z-y, x-z \rangle$$

On pense au quotient = poser tout dans B_0 égal à 0.

$$\begin{aligned} \Rightarrow y-x=0 &\Rightarrow y=x \\ \Rightarrow z-y=0 &\Rightarrow z=y \end{aligned} \quad \int \Rightarrow x=y=z$$

$H_0 \cong \mathbb{Z}$ tout élément de H_0 est de forme

$$\begin{array}{c} n \cdot x + B_0 \\ \uparrow (x-y) \\ \mathbb{Z} \end{array}$$

$$H_0 \cong \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} / \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} = \mathbb{Z}$$

$$H_1 = Z_1 / B_1 \quad \begin{array}{ccccccc} C_2 & \xrightarrow{\partial_2} & C_1 & \xrightarrow{\partial_1} & C_0 & \xrightarrow{\partial_0} & 0 \\ 0 & \rightarrow & \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} & \rightarrow & \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} & \rightarrow & 0 \end{array}$$

$$Z_1 = \text{Ker } \partial_1$$

$$0 = \partial_1(la + mb + nc)$$

$$= l(y-x) + m(z-y) + n(x-z)$$

$$= x(-l+n) + y(l-m) + z(m-n)$$

$$\Rightarrow n=l=m \Rightarrow \partial_1(a+b+c) = 0$$

$$Z_1 = \langle a+b+c \rangle \cong \mathbb{Z}$$

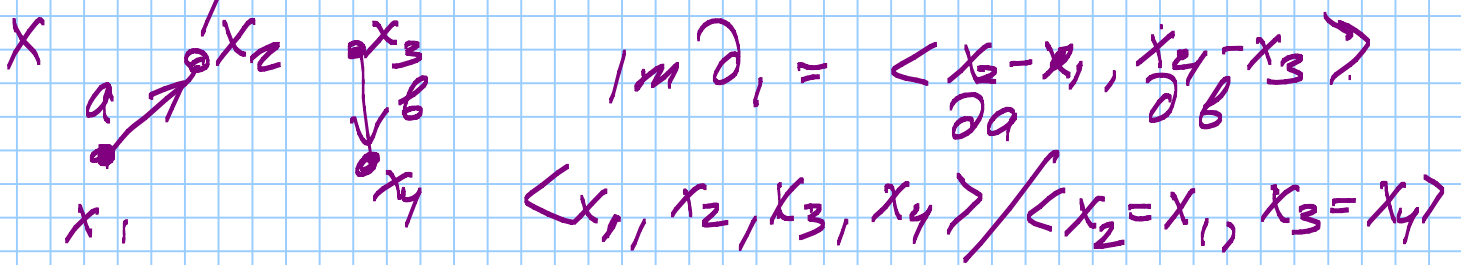
$$B_1 = \text{Im } \partial_2 = 0 \quad H_1 \cong Z_1 / B_1 \cong Z_1 / 0 \cong Z_1 \cong \mathbb{Z}$$

$H_0(S') = \mathbb{Z}$ H_0 mesure le nombre
 $H_1(S') = \mathbb{Z}$ des parties connexes
 $H_k(S') = 0 \quad \forall k > 1$ de X .
 $Z_0 = C_0 = \ker d_0$

on quotient par $B_0 = \text{Im } d_1$
 $= \langle x_2 - x_1, x_3 - x_2, \dots \rangle$

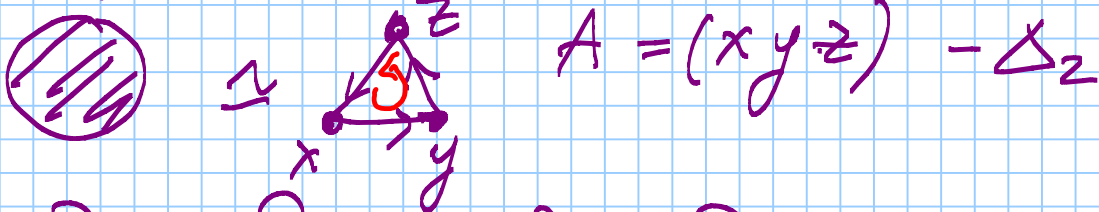
on pose $x_1 = x_2 = \dots = x_n$

Le quotient est alors $\pi \cdot x_1$



$$H_0(X) \simeq \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}$$

Example 2 $X = D$



$$\begin{array}{ccccccc}
 0 & \xrightarrow{d_2} & C_2 & \xrightarrow{d_1} & C_1 & \xrightarrow{d_0} & C_0 & \xrightarrow{d_0} & 0 \\
 & & \cup & & \cup & & \cup & & \\
 & & A & & a, b, c & & x, y, z & &
 \end{array}$$

$$Z_1 = \ker d_1 = \langle a + b + c \rangle \simeq \mathbb{Z} - 1 \text{ cycles}$$

$$B_1 = \text{Im } d_2$$

$$\begin{aligned} \partial_2(A) &= \partial_2(xy z) = yz - xz + xy \\ &= yz + zx + xy \\ &= a + b + c \end{aligned}$$

$$H_1 = Z_1 / B_1 = \mathbb{Z} / \mathbb{Z} = \frac{\langle a + b + c \rangle}{\langle a + b + c \rangle} = 0$$

$$H_0(D) = \mathbb{Z}$$

$$H_1(D) = 0$$

$$H_2(D) = Z_2 / B_2 = \text{Ker } \partial_2 / \text{Im } \partial_3 \cong 0 / 0 \cong \mathbb{Z} \text{ groupes.}$$

$$\text{Ker } \partial_2 = 0$$

$$C_2 \xrightarrow{\partial_2} C_1$$

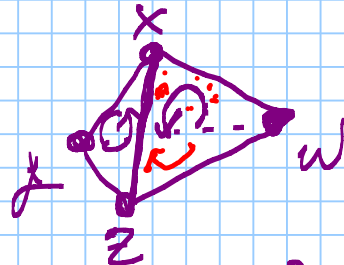
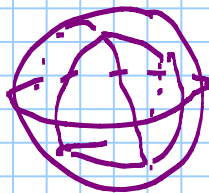
$$\triangle \rightarrow a + b + c$$

$$\partial_2 A = a + b + c \neq 0$$

le seul générateur

Exemple 3

S^2



$$X = \{(xy z), (x z w), (y w z), (x w y)\}$$

$$\begin{array}{ccccccc} C_3 & \xrightarrow{\partial_3} & C_2 & \xrightarrow{\partial_2} & C_1 & \xrightarrow{\partial_1} & C_0 \\ 0 & \rightarrow & \mathbb{Z}^4 & \rightarrow & \mathbb{Z}^6 & \rightarrow & \mathbb{Z}^4 \xrightarrow{\partial_0} 0 \\ & & \langle (xy z), (x z w), (y w z), (x w y) \rangle & & \langle (xy), (yz), (yw), (zx), (zw), (xw) \rangle & & \langle x, y, z, w \rangle \end{array}$$

$$H_n = Z_n / B_n = \ker \partial_n / \text{Im } \partial_{n+1}$$

$$H_0: Z_0 = C_0 = \langle x, y, z, w \rangle$$

$$B_0 = \langle y-x, z-y, w-y, x-z, w-z, w-x \rangle$$

$$Z_0 / B_0 = \mathbb{Z} = \langle x + B_0 \rangle$$

$$H_1: Z_1 = \ker \partial_1$$

$$\alpha(xy) + \beta(yz) + \gamma(yw) + \delta(zx) + \varepsilon(zw) + \eta(xw)$$

$$\xrightarrow{\partial_1} \alpha(y-x) + \beta(z-y) + \gamma(w-y) + \delta(x-z) + \varepsilon(w-z) + \eta(w-y) = 0$$

$$0 = \begin{matrix} x(-\alpha + \delta - \eta) \\ + y(\alpha - \beta - \gamma) \\ + z(\beta - \delta - \varepsilon) \\ + w(\gamma + \varepsilon + \eta) \end{matrix} \begin{pmatrix} \alpha & \beta & \gamma & \delta & \varepsilon & \eta \\ -1 & 0 & 0 & 1 & 0 & -1 \\ 1 & -1 & -1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} = 0$$

$$\begin{matrix} -L_1 \\ \rightarrow \\ L_2 + L_1 \end{matrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & -1 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 1 & 0 & -1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix} \xrightarrow{\begin{matrix} -L_2 \\ L_3 + L_2 \end{matrix}} \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & -1 & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

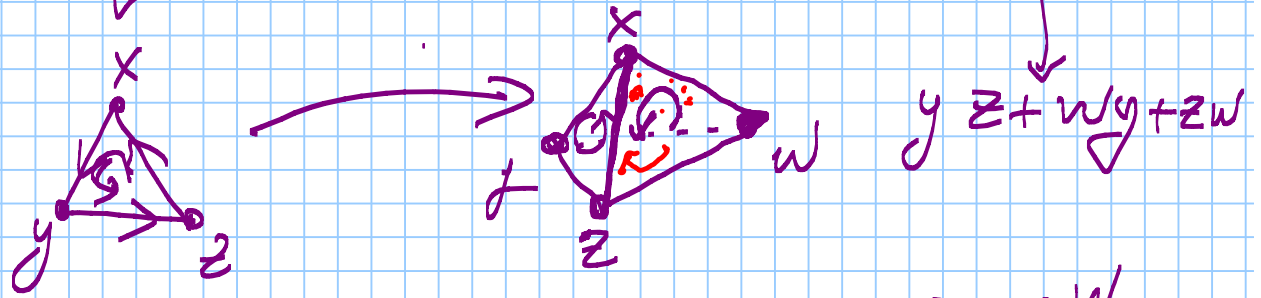
$$\rightarrow \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & -1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & -1 & 1 & 0 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & -1 & -1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$$

$\begin{matrix} \uparrow & \uparrow & \uparrow \\ r & s & t \end{matrix}$

$$\begin{aligned} \alpha &= r - t \\ \beta &= -\gamma + r - t = s + t + r - t \\ \gamma &= -s - t = s + r \\ \delta &= r \\ \varepsilon &= s \\ \eta &= t \end{aligned}$$

$$Z_1 = (r-t)(xy) + (s+r)(yz) + (-s-t)(yw) \\ + r(zx) + s(zw) + t(xw)$$

$$= r(xy + yz + zx) + s(yz - yw + zw) \\ + t(-xy - yw + xw)$$



$$-(xy) - (yw) + (xw) = (yx) + (wy) + (xw)$$

$$B_1 = \text{Im } \partial_2 \cong \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}$$

$Z_1 = \langle \underbrace{xy + yz + zx}, \underbrace{yz - yw + zw}, \underbrace{yx + wy + xw} \rangle$

$$C_2: l(xyz) + m(xzw) + n(ywz) + p(xwy)$$

$$\xrightarrow{\partial_2} l(yz - xz + xy) + m(zw - xw + xz) \\ + n(wz - yz + yw) \\ + p(wy - xy + xw)$$

$$\cong \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}$$

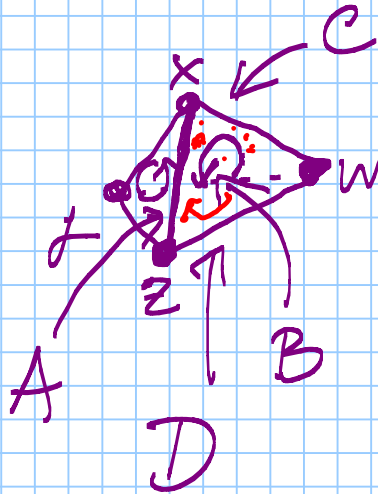
$$\mathbb{Z}_1 / B_1 = \mathbb{Z}^3 / \mathbb{Z}^3 \cong 0$$

$$H_1(S^2) = 0$$

$$H_2(S^2) = \mathbb{Z}_2 =$$

$$C_3 \xrightarrow{0} C_2 \xrightarrow{\partial_2} C_1$$

$$\text{Ker } \partial_2 = \mathbb{Z}_2$$

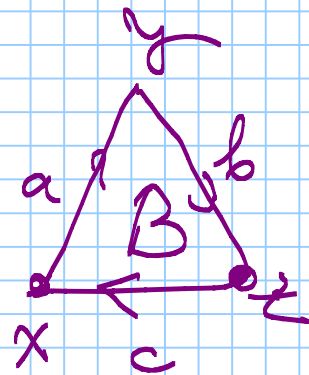
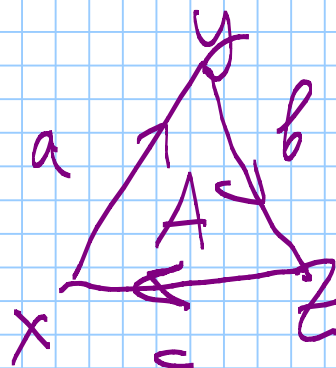
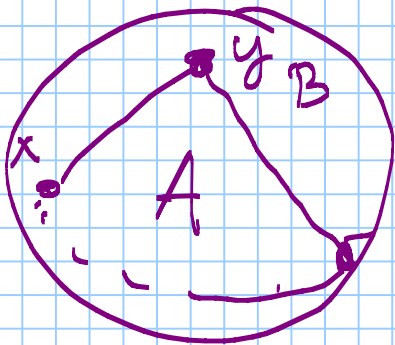


$$\partial_2(A+B+C+D) = 0$$

$$\mathbb{Z}_2 = \langle A+B+C+D \rangle \cong \mathbb{Z}$$

$$B_2 = 0 \text{ donc } H_2(S^2) = \mathbb{Z}$$

Eilenberg Δ -complexes



$$0 \rightarrow C_2 \xrightarrow{\partial_2} C_1 \xrightarrow{\partial_1} C_0 \rightarrow 0$$

$$\langle A, B \rangle \quad \langle a, b, c \rangle \quad \langle x, y, z \rangle$$

$$H_1 \quad Z_1: \alpha a + \beta b + \gamma c$$

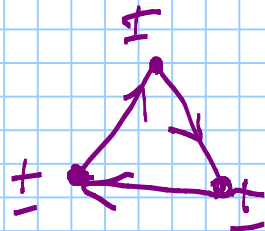
$$\downarrow \partial_1$$

$$\alpha(y-x) + \beta(z-y) + \gamma(x-z)$$

$$= x(\gamma - \alpha) + y(\alpha - \beta) + z(\beta - \gamma) = 0$$

$$\Rightarrow \alpha = \beta = \gamma$$

$$Z_1 = \langle a + b + c \rangle$$

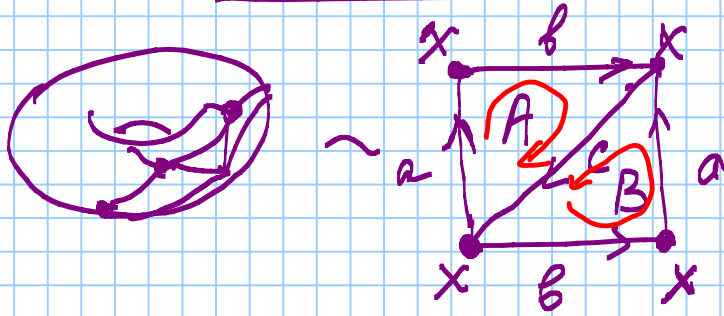


$$B_1 = \text{Im } \partial_2 = \langle a + b + c \rangle$$

$$H_1 = \underline{\underline{Z_1 / B_1 \cong 0}}$$

Chapitre 5. Δ complexes

Nombres de Betti et torsions



$$0 \xrightarrow{\partial_3} C_2 \xrightarrow{\partial_2} C_1 \xrightarrow{\partial_1} C_0 \xrightarrow{\partial_0=0} 0$$

$$\parallel \qquad \parallel \qquad \parallel$$

$$\langle A, B \rangle \quad \langle a, b, c \rangle \quad \langle x \rangle$$

$$H_0 = Z_0 / B_0$$

$$H_k = Z_k / B_k$$

$$Z_k = \text{Ker } \partial_k$$

$$B_k = \text{Im } \partial_{k+1}$$

$$Z_0 = C_0 = \langle x \rangle \cong \mathbb{Z}$$

$$B_0 = \text{Im } \partial_1$$

$$\partial_1 : a \mapsto x - x = 0, \quad \partial_1 : b \mapsto 0, \quad \partial_1 : c \mapsto 0$$

$$H_0(S^1 \times S^1, \mathbb{Z}) \cong \mathbb{Z}$$

$$H_1(S^1 \times S^1, \mathbb{Z}) \cong \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}$$

$$H_2(S^1 \times S^1, \mathbb{Z}) \cong \mathbb{Z}$$

$$H_k(S^1 \times S^1, \mathbb{Z}) = 0, \quad k > 2$$

$$H_1 = Z_1 / B_1$$

$$Z_1 = \text{Ker } \partial_1 = \langle a, b, c \rangle$$

$$\partial_1 a = 0$$

$$B_1 = \text{Im } \partial_2$$

$$\partial_2(A) = a + b + c = \partial_2(B)$$

$$H_1 = \langle a, b, c \rangle / \langle a + b + c \rangle \cong \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} / \mathbb{Z}$$

$$\langle a, b, c \rangle = \langle a + b + c, b, c \rangle \cong \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}$$

$$m a + n b + p c = m(a + b + c) + (n - m)b + (p - m)c$$

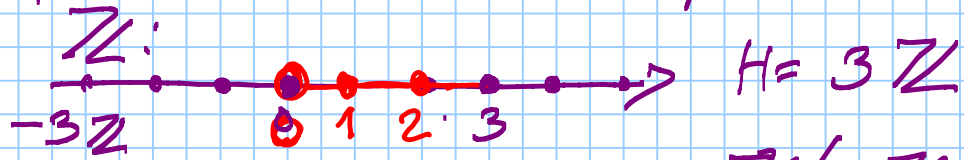
$$H_2 = \text{Ker } \partial_2$$

$$\partial_2(\alpha A + \beta B) = \alpha(a + b + c) + \beta(a + b + c)$$

$$\alpha(a+b+c) + \beta(a+b+c) = 0 \rightarrow \alpha = -\beta$$

$$\text{Ker } \partial_2 = \langle A-B \rangle, \quad \text{Ker } \partial_3 = 0$$

Aparité sous-groupes de \mathbb{Z} et $\mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}$



$$\mathbb{Z}/3\mathbb{Z} \cong \{\bar{0}, \bar{1}, \bar{2}\}$$



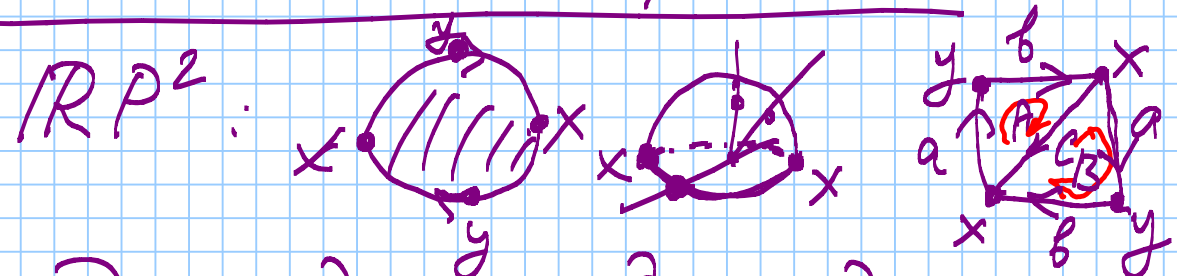
$$\det \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 2 \end{pmatrix} = 3$$

$$H = \langle \vec{u}, \vec{v} \rangle$$

$$H = a\vec{u} + b\vec{v}$$

$\mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} / H$ - 3 classes d'équivalence

- $0 + H$
- $\begin{pmatrix} 1 \\ 1 \end{pmatrix} + H$
- $\begin{pmatrix} 2 \\ 2 \end{pmatrix} + H$



$$0 \xrightarrow{\partial_3} C_2 \xrightarrow{\partial_2} C_1 \xrightarrow{\partial_1} C_0 \xrightarrow{\partial_0} 0$$

$$\langle A, B \rangle \quad \langle a, b, c \rangle \quad \langle x, y \rangle$$

$$H_0 = \mathbb{Z}_0 / B_0, \ker \partial_0 = \mathbb{Z}_0 = C_0 = \langle x, y \rangle$$

$$B_0 = \text{Im } \partial_1 = \langle x - y \rangle$$

$$\partial_1(c) = x - x = 0, \partial_1(d) = y - x, \partial_1(b) = x - y$$

$$\begin{aligned} \partial_1(ma + nb + p \cdot c) &= m(y - x) + n(x - y) \\ &= (n - m)(x - y) \end{aligned}$$

$$\langle x, y \rangle = \langle x - y, y \rangle$$

$$H_0 \cong \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} / \mathbb{Z} \cong \mathbb{Z}$$

$$H_1 = \mathbb{Z}_1 / B_1, \mathbb{Z}_1 = \ker \partial_1 = \langle c, a + b \rangle$$

$$m = n \quad \partial_1(n(a + b)) = 0$$

$$B_1 = \text{Im } \partial_2 = \langle a + b + c, 2c \rangle$$

$$\begin{aligned} \partial_2(\lambda A + \mu B) &= \lambda(a + b + c) + \mu(a + b - c) \\ &= (\lambda + \mu)(a + b) - (\lambda - \mu)c \end{aligned}$$

$$H_1 = \mathbb{Z}_1 / B_1 = \langle c, a + b + c \rangle / \langle a + b + c, 2c \rangle$$

$$\langle c, a + b \rangle = \langle c, a + b + c \rangle$$

$$\cong \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} / \mathbb{Z} \oplus 2\mathbb{Z} \cong \mathbb{Z} / 2\mathbb{Z} \cong \{0, 1\}$$

$$H_2 = \mathbb{Z}_2 / B_2 = \mathbb{Z}_2 / 0 \cong 0 / 0 \cong 0$$

$$\frac{\partial}{\partial \lambda} (\lambda + \mu) = (\lambda + \mu)(a+b) - (1-\mu)c = 0$$

$$\begin{cases} \lambda + \mu = 0 \\ \lambda - \mu = 0 \end{cases} \Rightarrow \lambda = \mu = 0 \Rightarrow$$

$$\begin{aligned} H_0(\mathbb{R}P^2) &\cong \mathbb{Z} \\ H_1(\mathbb{R}P^2) &\cong \mathbb{Z}/2\mathbb{Z} \\ H_k(\mathbb{R}P^2) &\cong 0 \quad k \geq 2 \end{aligned}$$

Nombres de Betti de l'espace X

$$b_n = \dim H_n(X)$$

coeff. de Torsion

$$H_n = \underbrace{\mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \oplus \dots \oplus \mathbb{Z}}_{b_n} \oplus \underbrace{\mathbb{Z}_{(n_1)} \oplus \mathbb{Z}_{(n_2)} \oplus \dots \oplus \mathbb{Z}_{(n_k)}}_{\text{coeff. de Torsion}}$$

Thm $\chi(X)$ = caractéristique d'Euler
Poincaré de X

$$= b_0 - b_1 + b_2 - b_3 + \dots \pm b_n$$

Rq. Caractéristique d'Euler d'un polyèdre

$$S - A + F = \chi(\text{Polyèdre})$$

C'est une invariante de l'espace X .

Exemples

S^2

$$\chi(S^2) = 2$$

$$b_0 = 1, b_1 = 0, b_2 = 1$$

$$H_0 = \mathbb{Z}$$

$$H_1 = 0$$

$$H_2 = \mathbb{Z}$$

$$H_3 = 0 \text{ etc.}$$

$$T^2 \cong S^1 \times S^1$$

$$\chi(T) = 1 - 2 + 1 = 0$$

$$H_0(T) = \mathbb{Z}$$

$$H_1(T) = \mathbb{Z}^2 = \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}$$

$$H_2(T) = \mathbb{Z}$$

$$H_k(T) = 0 \quad k > 2$$

$$\mathbb{R}P^2 \quad \chi(P) = 1$$

$$H_0(\mathbb{R}P^2) = \mathbb{Z}$$

$$H_1(\mathbb{R}P^2) = \mathbb{Z}/2\mathbb{Z} = \mathbb{Z}_2$$

$$H_2(\mathbb{R}P^2) = 0$$

$$H_3(\mathbb{R}P^2) = 0 \text{ etc}$$

$$\chi(\mathbb{R}P^2) = 1 - 0 + 0 \dots = 1$$

1

Chapitre 6. Variété. Degré. Boule chevelue

1. Variété de dim n

C'est un esp. topologique M t.g.
 $\forall x \in M$ possède un voisinage U homéom.
à un domaine V de \mathbb{R}^n

Soit $\varphi: U \rightarrow V$ cet homéomorphisme
est une carte

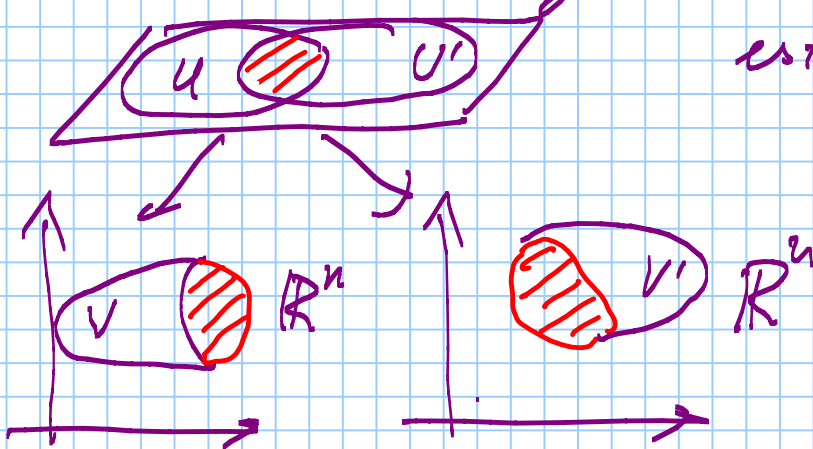
Une carte donne des coordonnées
locales sur X par $\varphi(x) \in \mathbb{R}^n$

Collection des cartes couvrant M
entièrement s'appelle un atlas

Soit U, U' voisinages avec les cartes
 $\varphi: U \rightarrow V$ et $\varphi': U' \rightarrow V'$ et $Z = U \cap U'$
alors un changement des cartes sur Z :

est bien défini:

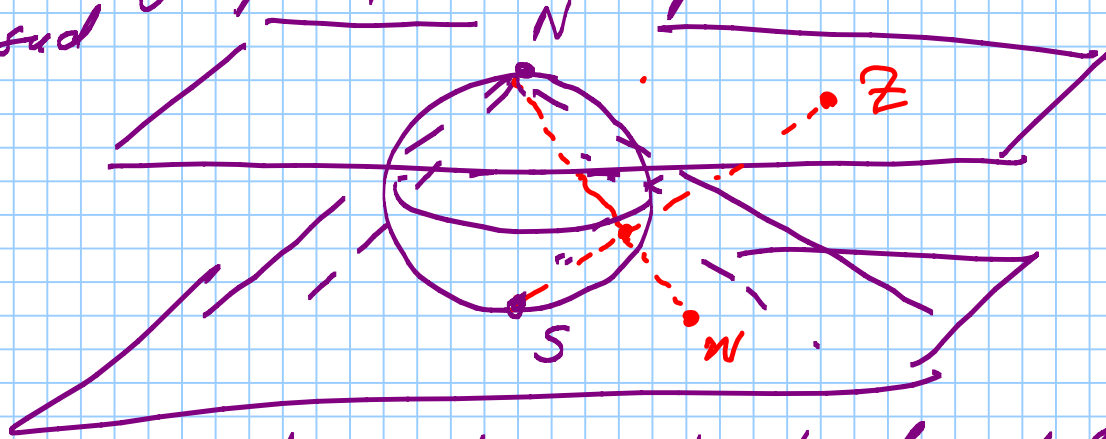
$$\varphi' \circ \varphi^{-1}: \varphi'(Z) \rightarrow \varphi(Z)$$



Variété est dite orientable si
toutes les changements de cartes préservent
l'orientation (i.e. Jacobien de $\varphi' \circ \varphi^{-1}$ est
positif pour \forall couples φ, φ')

Exemples :

Une sphère : deux cartes - projectives
stéréographiques - du pôle Nord et du pôle
sud



N'importe quel point de la sphère
sauf N et S possède deux cartes
Z et W - coord. en haut et en bas

avec des homiom. entre les voisinage
avec une relation $Z \cdot W = 1$ (à vérifier)
notion de variété \leftrightarrow les fonctions de
recollements

lisse \leftrightarrow lisses
différentiable \leftrightarrow différentiables
etc.

Thm Toute variété M-complexe fermée
triangulée de dim n a (= sans bord)
 $H_n(M) \cong \mathbb{Z}$

Si M est orientable et $H_n(M) \cong \mathbb{Z}$ sinon
Démo: $\sigma = \sigma_1^n + \dots + \sigma_m^n$ - somme des simplexes
de dim maximale n, orientée de façon
cohérente

$\partial\sigma = 0$
 σ - est un cycle $0 \mapsto \Delta \rightarrow 0$ car fermée
et orientable

Exemple

(3)

triangulation d'un cercle S^1 :



une carte, une applic vers \mathbb{R}^2
(ici vers \mathbb{R}) donne l'orientation

le bord

$$a \mapsto x - z$$

$$b \mapsto y - x$$

$$c \mapsto z - y$$

Comme c'est une variété orientable
la somme des bord est 0.

On a toujours une orientation
compatible de sorte que le bord
de n -simplexe est 0, car tout
s'annule



- n'est pas fermé car ici

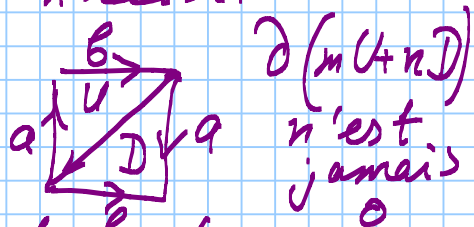
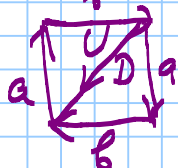
$$\partial(\triangle) = \triangle \neq 0, \text{ c'est contractile}$$

$$\text{et } H_2(\triangle) = 0$$

Si on n'a pas d'orientation cohérente
alors $\sigma_1^n + \dots + \sigma_m^n$ - complexe de dim n
ne font pas de cycle, donc

$\text{Ker } \partial^n = 0$ et on a $H_n(M) = 0$

Exemples $\mathbb{R}P^2$ ou une bouteille de
Klein.
non orientables



$\partial(mU+nD)$
n'est
jamais
0

Pas de bord, i.e. variétés fermées.

(Rappel: pt. de bord - n'importe quel voisinage contient des pts d'intérieur de la variété et de l'extérieur) - (4)

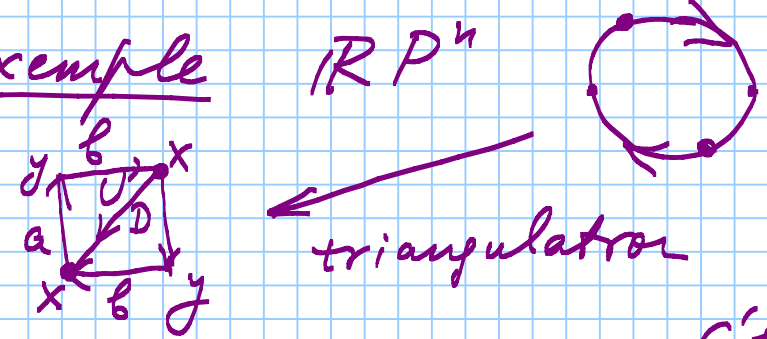
Pour une variété non-orientable, il n'y a pas de cycles de dim n !

Pour Klein: $\partial U = a + b + c$
 $\partial D = a - b - c$ $\partial(mU + nD) \neq 0$
 pour $m^2 + n^2 \neq 0$.

Donc $H_2(\text{Klein}) = 0$.

Rq. Pour une variété M orientée fermée non-connexe $H_n(M) = \mathbb{Z}^m$ où m - le nombre des composantes connexes.

Exemple $\mathbb{R}P^n$



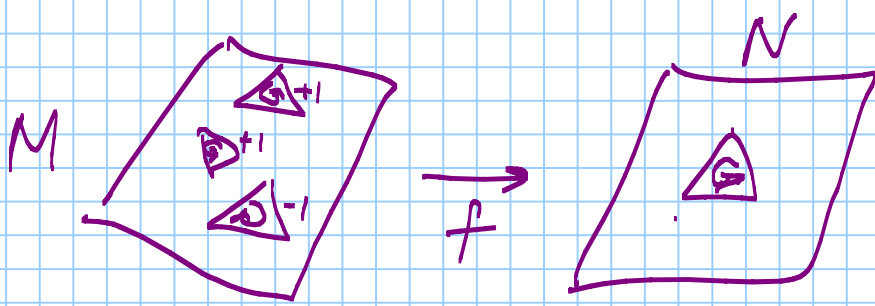
points de bord opposés identifiés.
 triangulation du coup -
 c'est une variété fermée - on n'a pas de bord, mais $mU + nD$ n'est pas un cycle! $\ker \partial_2 = 0 \Rightarrow H_2(M) = 0$

2. Defn (Notion de degré)

Soient M, N deux variétés fermées orientables de dim n . Soit $f: M \rightarrow N$ applic simpliciale (preservante les simplexes)

et application induite:

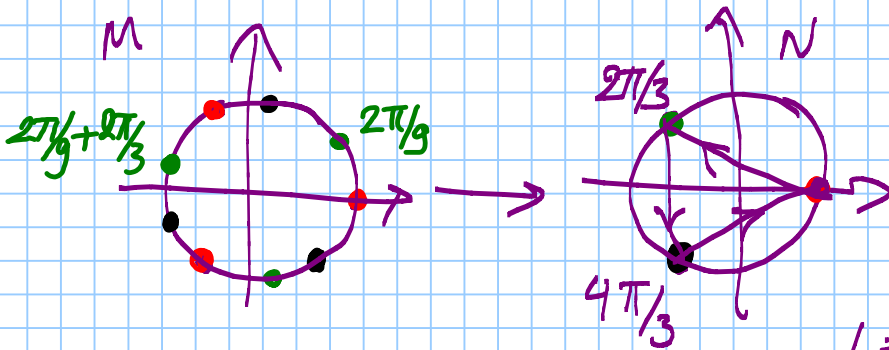
$f_*: H_n(M) \rightarrow H_n(N)$ alors $f_*(1)$ est appelé le degré de f .



ici $f_0(1) = \sum \pm$
 orientata
 de l'image
 reciproque de
 Δ dans N

Exemple :

cercle $S^1 \rightarrow S^1$ $S^1 = \{z \in \mathbb{C} \mid |z|=1\}$
 $z \mapsto z^3$



$$e^{2\pi i/3} = (e^{it})^3$$

$$\Rightarrow 3t = 2\pi/3 + 2\pi k$$

$$t = 2\pi/9 + 2\pi k/3$$

$$1 = e^{2\pi ki} = (e^{it})^3$$

$$\Rightarrow t = \frac{2\pi k}{3}$$

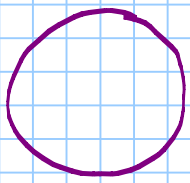
$$t = 0, \frac{2\pi}{3}, \frac{4\pi}{3}$$

il faut tourner 3 fois
 pour "couvrir" le deuxième
 cercle.

Le degré est 3:

le cycle dans le premier S^1
 est fait de 9 pts i.e. $1 \in H_1(M)$
 est envoyé vers 3 cycles dans $H_1(N)$
 Du coup c'est aussi le nombre de
 préimages.

3.) Les applications de la notation
 de degré? Thm. de la boule
chevelue.



S^n

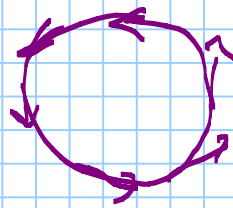
n paire

(6)

il n'y a pas de champs tangent sans singularité

A savoir:

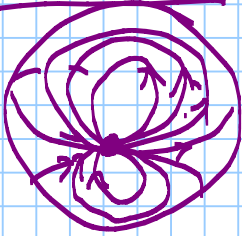
sur S^1



champs tangent

t.g. Jacobien est toujours non nul.

Pour S^2 :



il y a toujours un épi:

un pt. dans lequel

le jacobien est 0.

Il y a un pt où le champs change de direction.

Prenons une application

$$r: S^2 \rightarrow S^2$$

$$z \mapsto -z$$

envoyant les pts vers leur opposée.

et aussi

$$id: z \mapsto z$$

$$\deg r = -1$$

$$\deg id = 1$$

Considérations

préliminaires:

Ses applications sont

non-homotopes

car le degré est

préservée par homotopie.

Supposons qu'il existe un champs

sans 0. Ce champs alors on peut

"étirer" pour faire l'homotopie entre

l'applc identité et l'application antipodale.

son degré est $(-1)^{n+1}$ dans \mathbb{R}^{n+1} car

$$r: (x_1, x_2, \dots, x_{n+1}) \mapsto (-x_1, -x_2, \dots, -x_{n+1}) \quad \checkmark$$

Donc chaque coordonnée donne (-1)
d'où $(-1)^{n+1}$ en tout.

D'où la boule chevelue en dim.
paire de S^n car $S^n \subset \mathbb{R}^{n+1}$ donné
par l'équation $\|(x_1, \dots, x_{n+1})\| = 1$.

Donc $n+1$ coordonnées donnant $(-1)^{n+1}$
comme degré de l'appli anti-podale.
Preuve du lemme de la boule chevelue

Soit $f: S^n \rightarrow S^n$ une appli
non surjective $f: S^n \rightarrow S^n$ on a

$$a) \text{ deg id} = 1 \quad f_*: H_n(S^n) \rightarrow H_n(S^n)$$

$$b) \text{ deg } f = 0$$

$$\mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{Z}$$

$$f_*(\alpha) = d \cdot \alpha$$

Si f n'est pas
surjective
car alors

$\text{deg } f = d$
(par définition de
degré)

f est bien définie

sur $S^n \setminus \{x_0\}$ où x_0 n'a pas de préimage

et $H_n(S^n \setminus \{x_0\}) = 0$ car $S^n \setminus \{x_0\} = D^n$
contractile.

$$S^n \xrightarrow{f} S^n \setminus \{x_0\} \hookrightarrow S^n$$

\square $f \simeq g$ homotopes $\Rightarrow \text{deg } f = \text{deg } g$

$$d) \deg fg = \deg f \cdot \deg g.$$

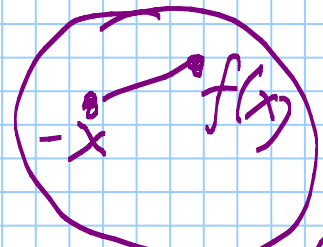
e) $\deg f = -1$ si f est une réflexion par rapport à un hyperplan.

$$f) \underline{-1}: S^n \rightarrow S^n \quad \left(\begin{array}{l} \text{donné par} \\ \text{le sig. n.} \\ x_1^2 + x_2^2 + \dots + x_{n+1}^2 = 1 \end{array} \right)$$

$$(x_1, \dots, x_{n+1}) \mapsto (-x_1, -x_2, \dots, -x_{n+1})$$

g) si f n'a pas de pt fixe alors

$$\deg f = (-1)^{n+1}$$



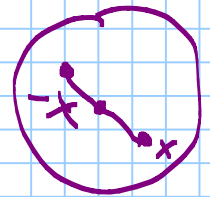
si $f(x) \neq x \quad \forall x$ alors

homotopie de f à une applic. antipodale.

$H: t \mapsto (1-t)f(x) - tx$ passe pas par l'origine.

Donc si f n'a pas de pts fixe

$$f_t(x) = \frac{(1-t)f(x) - tx}{|(1-t)f(x) - tx|}$$



défini l'homotopie de f vers l'application antipodale.

$(1-t)f(x) - tx$ - paramétrise

un segment entre $-x$ et $f(x)$

est sur le segment de $-x$ à $f(x)$ seulement si $f(x) = x$

Chapitre 7. Homologie cellulaire.

Homologie relative

1) CW-complexe (= complexe cellulaire)

1) X^0 - 0-cellules = pts

2) Recurrence On forme X^n à partir de X^{n-1} en attachant les n -cellules

e^n par les applications

$$\varphi_n : S^{n-1} \rightarrow X^{n-1}$$

e^n - intérieur du disque $(D^n \setminus S^{n-1})$

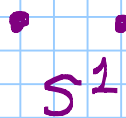
$$X^n = X^{n-1} \sqcup_2 D^n$$



e^1 = intérieur de D^1 (segment)



colé à un pt.



S^1

D^1

à la place des simplexes on a des cellules, n -bord est donné par la façon de recollement d'une cellule de dim n aux cellules de dim $n-1$

2) Homologie relative

(2)

Soit $A \subset X$

Soient $C_n(X, A) = C_n(X) / C_n(A)$ - cellules de X aux cellules de A près
comme si A est écrasé en un pt.

$$0 \rightarrow A \rightarrow X \rightarrow X/A \rightarrow 0$$

$C_n(X) \xrightarrow{\partial} C_{n-1}(X)$ se restreint à

$C_n(A) \xrightarrow{\partial} C_{n-1}(A)$ - c'est bien défini

L'homologie relative est donnée par les cycles relatifs

à partir d'une suite exacte courte on a une suite exacte longue d'homologie par le lemme de serpent

$$C_n(X, A) \xrightarrow{\partial} C_{n-1}(X, A)$$

Le cycle relatif
on regarde $\alpha \in C_n(X)$ t.g. $\partial \alpha \in C_{n-1}(A)$

au lieu de $\partial \alpha = 0$

Le bord relatif: cycle α est trivial

dans $H_n(X, A)$ si $\alpha = \partial \beta + \gamma$

$$\begin{array}{ccccc} C_{n+1}(X) & \xrightarrow{\partial} & C_n(X) & \xrightarrow{\partial} & C_{n-1}(X) \\ \downarrow & & \downarrow & & \downarrow \\ C_{n+1}(A) & & C_n(A) & & C_{n-1}(A) \end{array}$$

où $\beta \in C_{n+1}(X)$ et $\gamma \in C_n(A)$

Dans X/A plus de $C_n(A) \dots$

Suite exacte longue:

(3)

$$0 \rightarrow A \rightarrow X \rightarrow X/A \rightarrow 0$$

donne

$$\dots \rightarrow H_n(A) \rightarrow H_n(X) \rightarrow H_n(X, A) \rightarrow$$

$$\rightarrow H_{n-1}(A) \rightarrow H_{n-1}(X) \rightarrow \dots$$

$$\dots \rightarrow H_0(X, A) \rightarrow 0$$

Comment on utilise cela?

Lemme Si X est un CW-complexe

$$(a) \quad H_k(X^n, X^{n-1}) = \begin{cases} 0 & \text{si } k \neq n \\ \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \oplus \dots \oplus \mathbb{Z} & \text{si } k = n \end{cases}$$

libre abélien
avec # de $\mathbb{Z} = \#$ de cellules ajoutées.

$$(b) \quad H_k(X^n) = 0 \quad k > n$$

(c) $i: X^n \hookrightarrow X$ induit un isom.

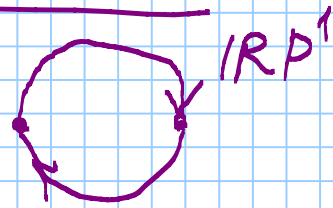
$$i_*: H_k(X^n) \rightarrow H_k(X)$$

$$H_n(X^n, X^{n-1}) \cong H_n(X)$$

3) L'homologie cellulaire de $\mathbb{R}P^n$

$$\mathbb{R}P^n = S^n / \{v \approx -v\}$$

$$= D^n / \text{pts antipodaux sur } \partial D^n$$



e^2 est colé doublement

pts antipodaux $\approx -\mathbb{R}P^{n-1}$

$$\text{ici } \partial D^n \approx \mathbb{R}P^{n-1}$$

avec

les pts opposés identifiés

Autrement dit, on obtient $\mathbb{R}P^n$

à partir de $\mathbb{R}P^{n-1}$ en collant à $\mathbb{R}P^{n-1}$ une cellule e^n

$$\mathbb{R}P^n \approx \mathbb{R}P^{n-1} \sqcup_2 D^n$$

d - identification de pts opposés sur le bord du disque
application d'attachement de $S^{n-1} \hookrightarrow \mathbb{R}P^{n-1}$

on a un recouvrement par S^{n-1} du bord de $\mathbb{R}P^{n-1}$ en double.

Par récurrence on a

$$\mathbb{R}P^n = \underbrace{e^0}_{\neq} \cup \underbrace{e^1}_{\neq} \cup \underbrace{e^2}_{\neq} \cup \dots \cup \underbrace{e^n}_{\neq}!$$

L'homologie
 S^{n-1}

\downarrow
 $\mathbb{R}P^{n-1}$ à un seul pt. de $\mathbb{R}P^{n-1}$
 correspond deux pts de S^{n-1}
 Donc on a le complexe

$$0 \rightarrow \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{Z} \rightarrow \dots \rightarrow \mathbb{Z} \rightarrow 0$$

n -cellule 0 -cellule

$$\rightarrow \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{Z} \rightarrow$$

$e_k \mapsto e_{k-1}$

attachement ∂e^k par double
 projection sur e^{k-1} .

Pour calculer l'application
 du bord

$$S^{k-1} \xrightarrow{f} \mathbb{R}P^{k-1} \xrightarrow{g} \mathbb{R}P^{k-1} / \mathbb{R}P^{k-2} = S^{k-1}$$

application
 projection

application
 quotient

applic des
 pts opposés
 à la déj
 $(-1)^{n+1}$

e^2 coté à e^1 ?



$$\text{deg } g \circ f = \text{deg } g + \text{deg } f$$

$$= 1 + (-1)^k \text{ pts opposés}$$

Donc on a $\dots \rightarrow \mathbb{Z} \xrightarrow{0} \mathbb{Z} \xrightarrow{2} \mathbb{Z} \xrightarrow{0} \mathbb{Z} \rightarrow 0$

Reponse : $H_k(\mathbb{R}P^n) = \begin{cases} \mathbb{Z}, & k=0, k=n \text{ impaire} \\ \mathbb{Z}/2\mathbb{Z}, & k \text{ impaire} \\ 0, & \text{si non} \end{cases}$

En particulier,

$$H_0(\mathbb{R}P^2) = \mathbb{Z}$$

$$H_1(\mathbb{R}P^2) = \mathbb{Z}/2\mathbb{Z}$$

$$H_2(\mathbb{R}P^2) = 0$$

$$\text{Etudier } H_k(\mathbb{C}P^n) = \begin{cases} \mathbb{Z}, & k \text{ impair} \\ 0 & \text{sinon} \end{cases}$$

$$0 \rightarrow \mathbb{Z} \xrightarrow{2n} \mathbb{Z} \xrightarrow{2} \mathbb{Z} \xrightarrow{0} \mathbb{Z} \xrightarrow{2} \mathbb{Z} \xrightarrow{0} 0$$

Notion d'homologie singulière:

à la place de simplexes
on regarde des applications des
cxs simpliciales vers les variétés

Chaînes: applic continues des
simplexes vers X .

Changement par rapport aux
chaînes simpliciales: on ne se soucie
plus de singularités.

Par ex. pour un pts on peut
mettre des applic de simplexes de toute
dim vers un pt.

$$a \circ g \cong g' \circ a$$

$$\rightarrow C_{n+1}(K) \otimes G \rightarrow C_n(K) \otimes G \rightarrow C_{n-1}(K) \otimes G \rightarrow$$

Defn. de produit tensoriel de A et B

$$0 \rightarrow F_1 \xrightarrow{i} F_2 \twoheadrightarrow A \rightarrow 0 \text{ une suite exacte}$$

avec des gps libres.

(exemple modèle $A = \mathbb{Z}/k\mathbb{Z}$:

$$0 \rightarrow \mathbb{Z} \xrightarrow{\begin{matrix} \times k \\ m \end{matrix}} \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{Z}/k\mathbb{Z} \rightarrow 0$$

Cela forme une résolution libre de A

(i.e. par les gps des éléments sans relations t.g. \mathbb{Z})

Produit tensoriel de A avec B :

$$A \otimes B \xrightarrow{\beta} F_1 \otimes B \xrightarrow{\alpha} F_2 \otimes B \rightarrow A \otimes B \rightarrow 0$$

n'est plus une injection

pour faire cette suite exacte on rallonge par $A \otimes B$ i.e. si $\ker \alpha \neq 0$ alors

pour que la suite reste exacte il faut que $\text{Im } \beta = \ker \alpha$, on introduit alors $A \otimes B$.

Axiomes de \otimes : 1. $A \otimes B = B \otimes A$

2. $(A_1 \oplus A_2) \otimes B = A_1 \otimes B \oplus A_2 \otimes B$

3. $A \otimes \mathbb{Z}_m$ - sous gp de A des élém
t.g. multiplication par m donne 0

4. $A \otimes B = \text{Tor} A \otimes \text{Tor} B$

où

$\text{Tor} A = \{ \text{éléments de } A \text{ d'ordre fini: } a \in A, \exists m < \infty \text{ t.g. } a^m = 0 \}$

dans $A \otimes B$ - se trouve les éléments de $F \otimes B$ qui étaient libres dans F mais en multipliant par $\otimes B$ arrêtent d'être libres

$(\mathbb{Z} \otimes \mathbb{Z}_m = 0, \mathbb{Z}_m \otimes \mathbb{Z}_n = \mathbb{Z}_{\text{pgcd}(m,n)})$

Preuve (les thms des coeffs universelles)

une observation sur les complexes:

$C(K)$ est toujours une somme directe des deux types de complexes:

$$E(m) : \cdots \rightarrow 0 \xrightarrow{m+1} 0 \xrightarrow{m} \mathbb{Z} \xrightarrow{m-1} 0 \rightarrow \cdots \rightarrow 0$$

$$D(m, k) : \cdots \rightarrow 0 \xrightarrow{m+1} \mathbb{Z} \xrightarrow{*k} \mathbb{Z} \xrightarrow{m} 0 \rightarrow \cdots$$

(En effet on a vu des complexes du genre $\left[\begin{array}{c} \cdot \\ \cdot \\ \cdot \end{array} \right] \leftarrow$ diff. une matrice

$$\rightarrow \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \rightarrow \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z} \rightarrow$$

Ce qu'on dit que on diagonalise la matrice et représente la différentielle

comme une matrice diagonale!)

$C(K, G) = C(K) \otimes G$ donne alors
les sommes de $E(m) \otimes G$ et $D(m, k) \otimes G$

d'où pour $E(m) \otimes G$ on a

$H_m(E(m)) = \mathbb{Z}$ le rang d'homologie
et $H_m(D(m, k)) = \mathbb{Z}_k$ es \mathbb{O}

et $E(m) \otimes G$ donne le plus
 $D(m, k) \otimes G$