

## Géométrie Différentielle, TD 6 du 4 avril 2008

### 1. Feuilletages et submersions

---

- 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 des feuilletages qui ne sont pas de cette forme.

### 2. Sous-groupe commutatif de $SO(n)$

---

- 1- Trouver dans  $SO(n)$  (resp.  $SO(2n+1)$ ) un sous-groupe de Lie immergé commutatif  $T$  de dimension  $n$ .
- 2- Montrer que tout sous-groupe commutatif de  $SO(n)$  (resp.  $SO(2n+1)$ ) est conjugué à un sous-groupe de  $T$ .
- 3- Soit  $0 \leq p \leq q$  deux entiers. Trouver dans  $SO_0(p, q)$  un sous-groupe de Lie immergé isomorphe à :

$$\mathbb{S}_1^{\lfloor \frac{q-p}{2} \rfloor} \times \mathbb{R}^p.$$

### 3.

---

Montrer qu'il n'existe pas de structure de groupe de Lie sur les sphères de dimension  $2n$ .

### 4. Composantes connexes de $O(n, 1)$

---

Soit  $n \geq 1$ . Soit  $q$  la forme quadratique sur  $\mathbb{R}^{n+1}$  donnée par :

$$q(x_0, \dots, x_n) = x_0^2 - x_1^2 - \dots - x_n^2.$$

On note  $\mathbb{H}_{\mathbb{R}}^n$  l'ensemble des  $x = (x_0, \dots, x_n)$  tels que  $q(x) = 1$  et  $x_0 > 0$ . Montrer que  $SO_0(1, n)$  agit transitivement sur  $\mathbb{H}_{\mathbb{R}}^n$ . En déduire le nombre de composante connexe de  $O(n, 1)$ .

### 5. Quaternions

---

- 1- Montrer que les matrices complexes de la forme :

$$\begin{pmatrix} u & -\bar{v} \\ v & \bar{u} \end{pmatrix}.$$

forment une algèbre à division de dimension réelle 4, on la note  $\mathbb{H}$ .

2– Soit :

$$I = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}, \quad J = \begin{pmatrix} i & 0 \\ 0 & -i \end{pmatrix}, \quad K = \begin{pmatrix} 0 & i \\ i & 0 \end{pmatrix}.$$

Montrer que tout quaternion s'écrit sous la forme  $aE + bI + cJ + dK$  avec  $a, b, c, d$  réels et que :

$$I^2 = J^2 = K^2 = -E, \quad IJ = -JI = K.$$

3– Si  $q = aE + bI + cJ + dK$ , on pose :

$$-\bar{q} = aE - bI - cJ - dK,$$

$$-\text{tr}(q) = q + \bar{q},$$

$$-||q|| = \sqrt{q\bar{q}}.$$

Montrer que :

$$-q\bar{q} = \bar{q}q = a^2 + b^2 + c^2 + d^2,$$

$$-\bar{q}_1\bar{q}_2 = \bar{q}_2\bar{q}_1, \quad \text{tr}(q_1q_2) = \text{tr}(q_2q_1),$$

$$-||q_1q_2|| = ||q_1||||q_2||.$$

4– Montrer que le groupe multiplicatif  $\mathbb{H}^*$  est un groupe de Lie d'algèbre de Lie  $\mathbb{H}$ .

5– On note  $\mathbb{H}^1$  les quaternions de norme 1. Montrer que  $\mathbb{H}^1$  est difféomorphe à  $SU(2)$ .

6– On identifie  $\mathbb{R}^3$  aux quaternions de trace nulle. Si  $s$  est un quaternion de norme 1 et  $h$  un quaternion de trace nulle, on pose :

$$\rho(s) \bullet h = shs^{-1}.$$

Montrer que cette action définit un difféomorphisme :

$$\mathbb{S}^3/\pm 1 \xrightarrow{\rho} SO(3).$$

7– On considère de même l'action  $\rho_1$  de  $\mathbb{S}^3 \times \mathbb{S}^3$  sur  $\mathbb{H}$  définie par :

$$\rho_1(s, t) \bullet q = sqt^{-1}.$$

En déduire un difféomorphisme :

$$\mathbb{S}^3 \times \mathbb{S}^3/\pm 1 \xrightarrow{\rho_1} SO(4).$$