

# Introduction à la géométrie de contact

## Chapitre I: Exemples

### I / Espace des éléments de contact

① Dans  $\mathbb{R}^2$

$$\gamma: \mathbb{R} \xrightarrow{\text{lisse}} \mathbb{R}^2$$



$\gamma$  décrit trajectoire d'un patineur abas

$$\gamma \perp (\cos \theta, \sin \theta) \quad \text{où } \bar{\theta} \in S^1 / \pm \pi \cong \mathbb{RP}^1$$

est la direction  $\perp$  au

$$\Rightarrow (\gamma_1(t), \gamma_2(t), \bar{\theta}(t)) \text{ annule } \cos \theta dx + \sin \theta dy$$

ou  $(\gamma_1' \cos \theta + \gamma_2' \sin \theta)$

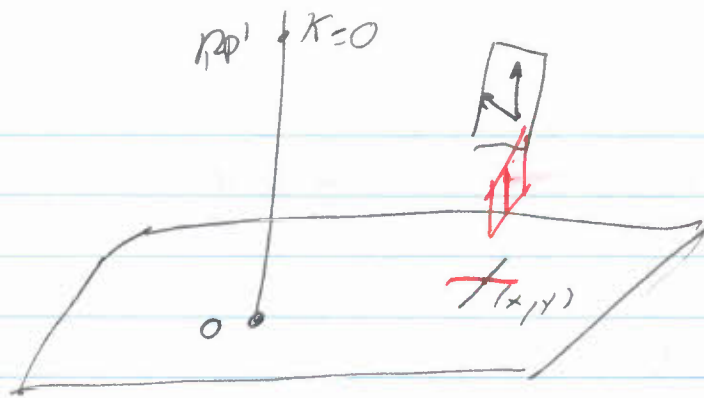
L'espace  $\mathbb{R}^2 \times \mathbb{RP}^1$  est appelé l'espace des éléments de contact de  $\mathbb{R}^2$ .

pour un pt  $q = (x, y, \bar{\theta})$  l'hyperplan  $\perp (x, y)$

$$\mathcal{H}_q = \left\{ v \in T_{(x, y, \bar{\theta})}(\mathbb{R}^2 \times \mathbb{RP}^1) \mid \cos \theta v_1 + \sin \theta v_2 = 0 \right\}$$

est hyper appelé l'hyperplan de contact

(il est engendré par  $\left\langle \frac{\partial}{\partial \theta}, -\sin \theta \frac{\partial}{\partial x} + \cos \theta \frac{\partial}{\partial y} \right\rangle$ )



$\tilde{\sigma} \subset \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}P^1$  est legendrian

$$\Leftrightarrow \tilde{\sigma}(t) \subset \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}P^1 \quad \forall t$$

$\Gamma_0: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}P^1 \rightarrow \mathbb{R}^2$  alors  $\pi_0 \circ \tilde{\sigma}$  est appelé le d'onde de  $\tilde{\sigma}$ .

$H: \mathbb{R} \times [0, 1] \xrightarrow{\text{lisse}} \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}P^1$  est appelé une isotopie lisse  
 si  $\forall s \in [0, 1] \quad H(\cdot, s): \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}P^1$  est legendrian

$\triangleleft$  Une isoto.

$$\text{Ex: } \phi_t: \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}P^1 \rightarrow \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}P^1$$

$$(x, y, \theta) \rightarrow (x, y, \theta) \times t$$

L'espace des éléments de contact coorientés:

En relevant  $\bar{\sigma}$  à  $\mathbb{S}^1 \in \mathbb{S}^1$  on obtient l'espace  $\sigma$  de contact coorienté

$$(\mathbb{R}^2 \times \mathbb{S}^1, \omega = \cos \theta dx + \sin \theta dy)$$

Une courbe  $\gamma: \mathbb{S}^1 \subset \mathbb{R}^2 \times \mathbb{S}^1$  est legendrian

$$\text{si } \gamma(t) \in \gamma(t) \Leftrightarrow \gamma^* d\omega = 0$$

Le front d'onde de  $\gamma$  est défini de la même manière cette fois avec une coorientation

Soit  $\phi_t: \mathbb{R}^2 \times S^1 \rightarrow \mathbb{R}^2 \times S^1$

$(x, y, \theta) \rightarrow (x + t \cos \theta, y + t \sin \theta, \theta)$   
 (i.e. on pousse le long de  $\perp$  au front)

$$\begin{aligned} \phi_t^* \alpha_0 &= \phi_t^* dx = dx + t \sin \theta d\theta \\ \phi_t^* dy &= dy + t \cos \theta d\theta \end{aligned}$$

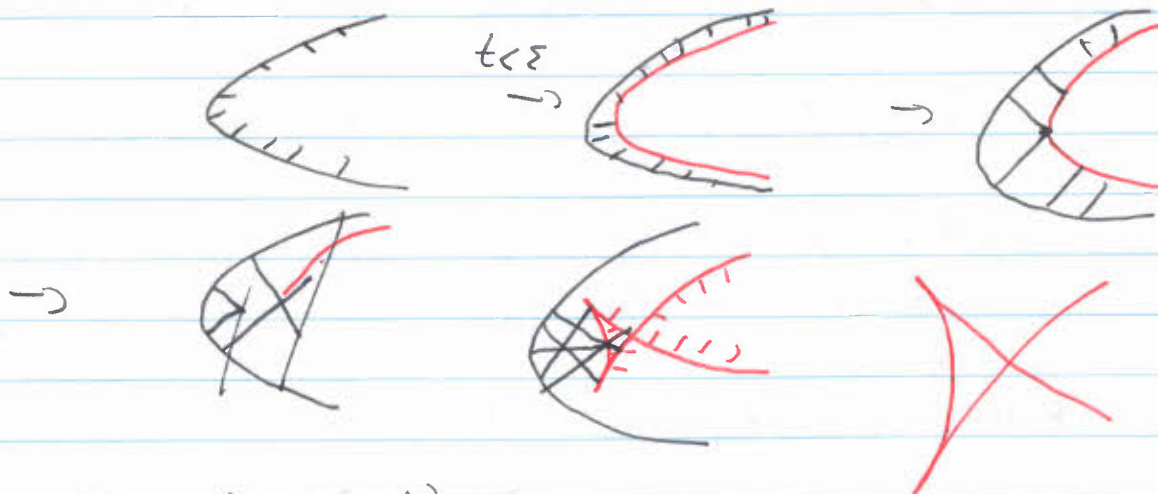
$$\begin{aligned} \phi_t^* \alpha_0 &= \cos \theta dx - t \cos \theta d\theta + \sin \theta dy + t \sin \theta d\theta \\ &= \alpha_0 \end{aligned}$$

$$\Rightarrow (\phi_t)_* (\zeta_0) = \zeta_0$$

Donc  $\gamma: S^1 \hookrightarrow \mathbb{R}^2 \times S^1$   $\text{leg} \Rightarrow \phi_t(\gamma):$   
 $\text{leg} \downarrow$

$\Rightarrow \mathbb{H}: \mathbb{R} \times [0, 1] \rightarrow \mathbb{R}^2 \times S^1$   
 $t, s \rightarrow \phi_s(\gamma(t))$  est une iso

Ex:



Thm: Un front d'onde générique n'a que  
 singularité cuspidales + pt doubles

$$\begin{aligned} (x, y) &\rightarrow (x', y') \\ \gamma(t) &\rightarrow (t^2, t^3) \end{aligned}$$

Dem

$$(x(t), y(t), \vartheta(t)) \quad \dot{x}(0) = \dot{y}(0) = 0 \text{ (pt sing)}$$

$\leadsto$  defn  $y(t)$  Morse (i.e.  $\ddot{y}(0) \neq 0$ )

$$\text{Curve } \gamma \hookrightarrow \mathbb{R}^2 \times S^1 \quad \dot{\vartheta}(0) \neq 0$$

$\Rightarrow \vartheta$  peut être choisi  $\hat{c}_r$

$\Rightarrow$  tout au long  $\vartheta$

tout

$$(x(t), y(t), \vartheta(t))$$

$$\ddot{y}(0) \neq 0 \rightarrow y(t) = y(0) + \ddot{y}(0)t^2 g(t)$$

$$g(t) \rightsquigarrow h(t) = \begin{cases} 0 & |t| < \varepsilon \\ g(t) & |t| > 2\varepsilon \end{cases}$$

$$\tilde{y}(t) = y(0) + \ddot{y}(0)t^2 h(t) \quad (? \text{ perturbate})$$

$$\tilde{x}(t)? \downarrow \text{ q. } (\tilde{x}(t), \tilde{y}(t), \text{arch } t) \text{ leg}$$

$$\cos \vartheta \tilde{x}'(t) + \sin \vartheta \tilde{y}'(t) = 0$$

$$\tilde{x}'(t) = -t y'(t)$$

$$\text{approche de 0} \quad \tilde{x}'(t) = -2t^2$$

$$\Rightarrow \tilde{x}(t) = \tilde{x}(0) - \frac{2}{3}t^3$$

Choisi  $\tilde{x}(0)$  de sorte que  $\tilde{x}(2\varepsilon) = x(2\varepsilon)$



□

$$\text{Rem: } \exists \varphi: \text{UC } \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 \times \frac{S^1}{\mathbb{R}P^1}$$

$$d\varphi(\tau u) \subset \{ \text{si } \tau \neq 0 \} \quad \text{graph}$$

## Thm (Approximation lagrangienne)

Soit  $\gamma: [0, T] \rightarrow \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}P^1$  alors  $\forall \varepsilon \exists \tilde{\gamma}: [0, T] \rightarrow \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}P^1$   
 tel q.  $d(\gamma, \tilde{\gamma}) < \varepsilon$

Du: " Il suffit d'approximer  $\gamma(t) = (t, 0) \bar{0}$



## ② Espace des éléments de contact de Q

Q une variété de dimension n.

Un élément de contact en  $q \in Q$  est  $H \subset T_q Q$  hypersurface

H est caractérisé par  $\downarrow: T_q Q \xrightarrow{\neq 0} \mathbb{R}$  ( $H = \ker \downarrow$ )

$\downarrow$  et  $\downarrow'$  déterminent le même H ssi  $\exists t \neq 0 \downarrow'$

$\Rightarrow$  Espace des éléments de contact est

$$\mathbb{R}P^{n-1} \subset \mathbb{P}(T^*Q) := T^*Q \setminus Q_0 / \mathbb{R}^*$$

$$\downarrow \pi$$

Q

On définit  $\{q, H\} \subset T_{(q, H)} \mathbb{P}(T^*Q)$  par  $\forall v \in \{q, H\}$   
 $\Leftrightarrow d\pi(v) \in H$

Ex:  $Q = \mathbb{R}^2$   $\mathbb{P}(T^*Q) \simeq \mathbb{R}^2 \times \mathbb{R}P^1$  } est  $\mathbb{R}^3$

Un élém de contact est coorienté si il est  $H^\perp$  et d'une classe d'identification avec  $\mathbb{R}$   $H^\perp \simeq \mathbb{R}$

{ Espace des éléments de contact coorienté } =  $S(T^*Q)$

12

$$\{(q, p) \in T^*Q \mid p \neq 0\}$$

Rem: le fibré est trivial  
 $(\Leftrightarrow) \mathbb{R} \subset TM/\mathbb{Z}$  est trivial  $(\Leftrightarrow) w_1(TM/\mathbb{Z}) = 0$   
 $\downarrow$   
 $\pi$  (et si  $\pi$  orientable  $w_1(\pi) = 0$ )

$(\Leftrightarrow) \zeta$  coorientée

Dans ce cas  $S(\pi, \zeta) = S_+(\pi, \zeta) \cup S_-(\pi, \zeta)$

ou  $\mathbb{R}_+^* \subset S_+(\pi, \zeta)$   
 $\downarrow$   
 $\pi$

Prop:  $\zeta$  est de contact  $(\Leftrightarrow) (S(\pi, \zeta), d\theta)$  symplectique  
 où  $\theta$  est la restriction de  $\text{pol}_\zeta$

Def: une forme locale  $\alpha$  est une section locale

$(S\pi, \zeta)$   
 $\downarrow \uparrow \alpha$   
 $\pi$   
 $d^*(\theta) = \alpha$  localement  
 $\alpha \neq (-d\theta)$   $\text{pol}_\zeta = t\alpha \Rightarrow (dt\alpha + d(t\alpha))^{m-1}$   
 $\Rightarrow dt\alpha + (d\alpha)^{m-1}$

Def: Si  $(\pi, \zeta)$  est de contact,  $S(\pi, \zeta)$  est appelée symplectisation de  $\pi$

Si  $\zeta = \text{Ker } \alpha$  on appelle  $S_+(\pi, \zeta)$  la symplectisation  $\alpha$   
 $(\pi \times \mathbb{R}_+, d(t\alpha))$   
 $(\pi \times \mathbb{R}, d(e^s \alpha))$

Ex: (Construction canonique)

Soit  $c: N \hookrightarrow \mathbb{R}^3$  sous variétés

On définit

$$Nil(N) = \left\{ (q, H) \mid \exists x \times q, q \in \mathbb{R}^3 \right. \\ \left. d(T_x N) \subset H \right\}$$



$$\forall v \in T_{(q, H)} Nil(N) \quad v = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \sigma \quad \text{où} \quad \sigma(t) = (q(t), H) \\ \sigma(0) = (q, H)$$

$$(q(t), H(t)) \in Nil(N) \Rightarrow d(T_{q(t)} N) \subset H(t) \quad \forall t$$

$$\Rightarrow d(T_{q(t)} N) \not\subset H(t) \quad \forall t$$

$$\Rightarrow d(T_{q(t)} N) \not\subset H(0)$$

$$\Rightarrow d\pi(v) \in H \Rightarrow v \in \{ \}$$

$\Rightarrow Nil(N)$  isotrope

$$\dim Nil(N) = \dim N + n - \dim N - 1 = n - 1$$

$\Rightarrow Nil(N)$  lagrangien

$$\begin{array}{ccc} \mathbb{R}^3 & \xrightarrow{n-1} & Nil(N) \text{ dim} \\ \downarrow & & \downarrow \\ N & & N \end{array}$$

## II - Espace de Jets

Soit  $f(t, u, u') = 0$  une eq. diff.

$u: (-\epsilon, \epsilon) \rightarrow \mathbb{R}$  est solution si  $f(t, u,$

i.e.  $\sigma: t \rightarrow (t, u(t), u'(t)) \in \mathbb{R}^3$  est t.q.  $\sigma \subset S = f$   
(t, z, p) supposé

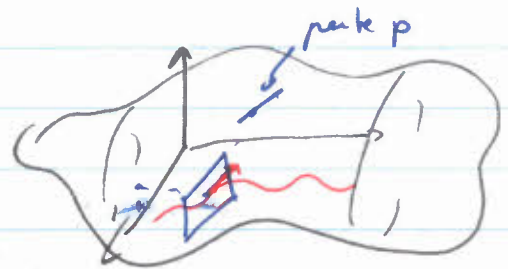
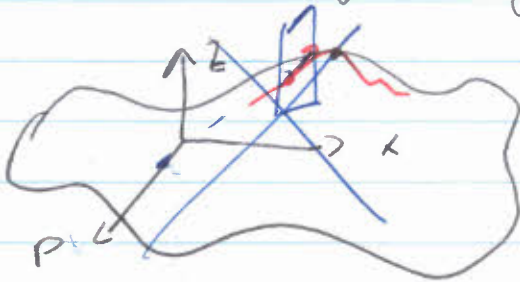
Réciproquement  $\sigma: (-\epsilon, \epsilon) \hookrightarrow \mathbb{R}^3$ , que provient e

$$\sigma(t) = (t, u(t), u'(t))$$

- ①  $\sigma_1$  peut être choisi comme paramètre i.e.  $\sigma_1'$
- ②  $\sigma \subset S$  ( $f \circ \sigma = 0$ )
- ③ on reparamétrise  $\sigma$  en  $u = (s, u_2, u_3)$   
 $u_2' = u_3$

$$\Leftrightarrow \sigma_3'(t) = \sigma_2(t) \sigma_1'(t)$$

$$\Leftrightarrow \dot{\gamma} \in \text{Ker}(dz - p dt)$$



Rem :

$$\left\{ (t, \theta) \mid \theta \neq \frac{\pi}{2} \right\}$$

$$\left\{ (x, y, \theta) \mid \theta \in \left(-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}\right) \right\}$$

↓  $\varphi$

$$\left\{ (x, y, t \cos \theta) \right\} \subset \mathbb{R}^3$$

$$\left\{ (x \cos \theta, x, y) \right\}$$

$$\left\{ (y, x, t \sin \theta) \right\} \subset \mathbb{R}^3$$

$$\cos \theta dx + \sin \theta dy = 0$$

$$\downarrow$$

$$dx + \tan \theta dy = 0$$

$$\varphi^*(dz - p dt)$$

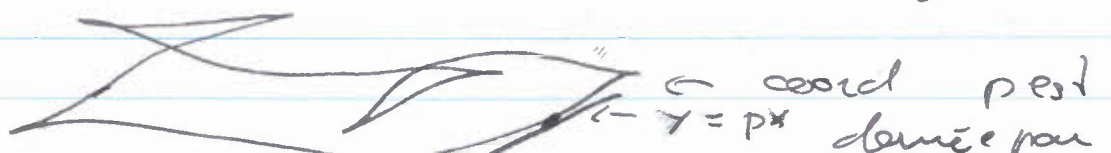
$$= dx - \tan \theta dy$$

Def :  $\sigma: [0, 1] \subset \mathbb{R}^3$  lag

$$\Leftrightarrow \sigma^*(dz - p dt) = 0$$

Ex :  $\mathbb{R}^2 \cdot f: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^3$   $\sigma(t) = (t, f(t), y'(t))$  lag

Def :  $\Pi: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^2_{(t, z)}$  est appelé la projec  
 $\cdot \sigma \subset \mathbb{R}^3$   $\Pi \circ \sigma$  est appelé le front d'en  
 il a les mêmes singularités que  $\sigma$  mais pas de tangents vert





② Espace des jets de  $Q$   
 $Q$  variété de dim  $n$

$$f: Q \rightarrow \mathbb{R} \quad g: Q \rightarrow \mathbb{R} \quad \text{sub } \mathbb{R} \text{ m } (1) \text{-j}$$

si  $f(q) = g(q)$   $f \sim g$   
 $df_q = dg_q$

$C^\infty(Q) / \sim_q$  est e.v. (quel dim?)

$$J^1(Q) = \bigcup_{q \in Q} C^\infty(Q) / \sim_q$$

$$C^\infty(Q) / \sim_q \simeq T_q^* Q \times \mathbb{R}_z$$

$$\bar{f}^q \mapsto (df_q, f(q))$$

$$J^1(Q) \simeq T^*Q \times \mathbb{R}$$

On définit  $\gamma_0$  distribution d'hyperplan sur  $J^1(Q)$   
 $v \in (\gamma_0)_{(q, \bar{f}^q)} \subset T_{(q, \bar{f}^q)} J^1(Q)$

$$v = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} (q(t), \bar{f}^{q(t)}) \in (\gamma_0)_{(q, \bar{f}^q)}$$

$$\text{ssi } \left( \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} f^{q(t)} \right) = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} f^{q(t)}$$

"

$$\& \quad df(\pi(v)) = dz(v) \Rightarrow \Theta(v) = dz$$

$v \in \text{Ker}(dz - \Theta)$

Rem:  $d\Theta$  syme  $\Rightarrow d\Theta = dz - \Theta \wedge (dz - \Theta)$

Def:  $\Gamma \subset J^1(Q)$  isotrope  $\Gamma \subset \{$   
 $\dim \Gamma = n$  et isotrope  $\Rightarrow \Gamma$  lagrangien

$$f: \Gamma \rightarrow \mathbb{R} \quad \sim \quad j^1(f) = \bigcup_q \bar{j}^1_q$$

"  $\{(q, df_q, f(q))\}$

$$j^1(f)^*(dz - \theta) = df - df = 0$$

Def:  $\Gamma \subset J^1(Q)$   
 $\pi_0(\Gamma) \subset Q \times \mathbb{R}$  est appelée sa projection feuilletée  
 ( $j^1(f)$  projetée sur  $\Gamma/f$ )  
 $\pi(\Gamma) \subset T^*Q$  est appelée projection lagrangienne

Car:  $\Gamma \subset J^1(Q)$   
 $q \rightarrow (f(q), u(q))$   $f(\Gamma): \Gamma \rightarrow T^*Q$   
 $u(\Gamma): \Gamma \rightarrow \mathbb{R}$

$$j^1(f)^*(dz - \theta) = 0 \quad \Rightarrow \quad du = f^*\theta$$

$f^*\theta$  exact  $\Rightarrow f$  lagrangien

Rec:  $f$  est une immersion car  $\frac{\partial}{\partial z} \notin \Gamma \Rightarrow \dim \Gamma = n$