

Chapitre 3 - Variétés symplectiques

§1 - formes symplectiques

Définition 1: Une forme symplectique ω sur une variété M est une 2-forme 1.9.

(a) ω est non dégénérée

(b) $d\omega = 0$

On a vu que si M est une variété symplectique alors elle admet une forme symplectique.

Réciproquement on a

Thm 2: (Darboux) si M est munie d'une forme symplectique alors M est symplectique et il existe un atlas symplectique $\{U_i, \tau_i\}$ 1.9.
 $\tau_i^* \omega = \omega_0$.

Pour démontrer ce théorème on a besoin de la généralisation suivante de la théorie le lemme de Cartan.

Lemme 3: Soit $\omega_t \in \Omega^2(M)$ $\forall t \in [0,1]$ et soit une famille lisse (i.e. $\forall x_1 \dots x_k \omega_t(x_1 \dots x_k)$ lisse sur $[0,1] \times M$) alors si X_t est un champ de vecteurs

$$\frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} \tau_t^* \omega_t = \tau_{t_0}^* \left(\mathcal{L}_{X_{t_0}} \omega_{t_0} + \dot{\omega}_{t_0} \right)$$

où τ_t est l'isotopie (local) engendrée par X_t

Démonstration

On augmente d'une dimension et on considère

$$M \times [0,1] \times \Gamma$$

Soit $\tilde{X} \in \Gamma(M \times [0,1] \times \Gamma)$ donnée par

$$\tilde{X}_{(t,q)} = \tilde{X}_{t,q}$$

et $\tilde{\omega} \in \Omega^h([0,1] \times \Gamma)$ donnée par

$$\begin{aligned} \tilde{\omega}_{(t,q)} &= \left(a_1 \frac{\partial}{\partial t} + x_1, a_2 \frac{\partial}{\partial t} + x_2, \dots, a_h \frac{\partial}{\partial t} + x_h \right) \\ &= \omega_{t,q}(x_1 \dots x_h) \end{aligned}$$

De sorte que si $\iota_t: \Gamma \rightarrow [0,1] \times \Gamma$ abris $\omega_t = \iota_t^* \tilde{\omega}$
 $q \rightarrow (t, q)$

et si \tilde{F}_X^t est le flot de \tilde{X} alors

$$\tilde{F}_X^t(0, q) = (t, F_{X_t}^t(q))$$

$$\tilde{F}_X^t \circ \iota_0(q) = \iota_t(F_{X_t}^t(q))$$

$$\text{Dac } F_t^* \omega_t = (F_t^* \circ \iota_t^*) \tilde{\omega} = F_t^* \circ \iota_0^* (\tilde{F}_X^t \tilde{\omega})$$

$$\text{On } \frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} (\tilde{F}_X^t \tilde{\omega}) = (\tilde{F}_X^{t_0})^* (Z_X \tilde{\omega})$$

et $x_1 \dots x_h \in \Gamma(TM)$ (∇ pas à $\Gamma(TM)$)

$$\text{on trouve } (Z_X \tilde{\omega}(x_1 \dots x_h))_{t_0, q} = \dot{\omega}_{t_0}(x_1 \dots x_h) + F_{t_0}^* \omega_{t_0}(x_1 \dots x_h)$$

d'où le résultat □

Nous pouvons maintenant aborder la preuve du théorème 2

Dém (théorème 2)

But: on va se mettre autour de $q \in U$
on va chercher $\varphi_{x_t}^t + q \cdot (\varphi_{x_t}^t)^* \omega = \omega_0$ (localement)

Plus précisément soit $q \in \Gamma$ et $\psi: U \rightarrow \Gamma$ une
carte autour de q . On note $\omega_1 = \psi^* \omega$.
(on suppose $\psi(0) = q$)

Le théorème 6 du chapitre précédent nous donne un
transformateur linéaire $L: \mathbb{R}^{2n} \rightarrow \mathbb{R}^{2n} + q$.

$$(L^* \omega_1)_0 = \omega_0 \text{ donc}$$

$\psi': U' = L^{-1}U \rightarrow \Gamma$ est une carte telle que

$$\psi'^* \omega_1 = ((\psi')^* \omega)_0 = \omega_0$$

On considère $\omega_t = t \omega_1 + (1-t) \omega_0$ (~~est~~)

$$(\omega_t)_0 = \omega_0 \quad \forall t \text{ et donc } \exists \text{ } U'' \subset U' \text{ (} U' \text{)} + q.$$

ω_t est non dégénérée sur U'' .

$$\text{On cherche } x_t + q \cdot \frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} \varphi_{x_t}^t \omega_t = 0$$

Par le ~~théorème~~ lemme 3 on veut résoudre

$$(\varphi_{x_t}^t)^* (Z_{x_t} \omega_t + \dot{\omega}_t) = 0$$

$$\text{or } Z_{x_t} \omega_t = d(x_t \circ L \omega_{t_0}) \quad (+ \underbrace{x_t \circ L}_{\text{!!!}} d\omega_{t_0})$$

Quitte à restreindre U'' on peut supposer $U'' = D^{2n}$
et donc car $d\omega_{t_0} = 0$ on a $\dot{\omega}_{t_0} = d\alpha_{t_0}$

Pour une 1-forme α_t , on peut supposer de plus

$$\alpha_t(0) = 0$$

Soit X_t le champs de vecteur sur U

$$+ \cdot q \cdot X_{t_0} \omega_{t_0} = d_{t_0}$$

Alors X_t résoud $\mathcal{L}_{X_t} \omega_{t_0} + \dot{\omega}_{t_0} = 0$

Remarquons que $X_t(0) \equiv 0 \Rightarrow$

le flot de X_t est défini pour $t \in [0, 1]$ sur un ouvert $U''' \subset U''$.

Donc sur U''' $\mathcal{L}_{X_t} (\mathcal{L}_{X_{t_0}} \omega_{t_0} + \dot{\omega}_{t_0}) = 0$

$$\Rightarrow (\varphi_{X_t}^t)^* \omega_t \equiv \text{const}$$

$$\text{or } \varphi_{X_t}^0 \omega_0 = \omega_0 \Rightarrow (\varphi_{X_t}^t)^* \omega_t = \omega_0 \quad \forall t$$

$$\Rightarrow (\varphi_{X_0}^1)^* \omega_1 = \omega_0$$

En somme:

$$\forall q \in M \quad \exists \psi_q: U_q \rightarrow M \text{ carte et } \psi_q(0) = q \text{ et } \psi_q^* \omega = \omega_0$$

Donc $\{(U_q, \psi_q)\}_{q \in M}$ avec est un atlas symplectique □

§ 4 - Variétés symplectique exacte

Definition 4: Une variété symplectique (M, ω) est dite exacte si $\omega = d\lambda$.

λ est alors appelée une forme de Liouville de (M, ω) .

Ex: Soit Q une variété et T^*Q son fibré cotangent alors $\lambda_{can} \in \Omega^1(T^*Q)$ défini par $(\lambda_{can})_{(q,p)}(X) = p(d\pi(X))$ où $\pi: T^*Q \rightarrow Q$
 $(q,p) \rightarrow q$

on écrit localement $\lambda_{can} = \sum p_i dq_i$ pour la carte

$$(q_1, \dots, q_n, p_1, \dots, p_n) \rightarrow (p(q_1, \dots, q_n), \mathcal{P}^{-1})^* da_1, \dots, \mathcal{P}^{-1} da_n)$$

Et donc $-d\lambda$ est une forme symplectique
 ω_0 on l'appelle la forme symplectique
 standard sur $T^*\mathbb{Q}$.

Definition 5: Soit (M, ω) une variété symplectique
 exacte et λ une forme de Liouville.

Le champs de Liouville V_λ associé à λ est
 le champs de vecteurs défini par

$$V_\lambda \lrcorner \omega = -\lambda$$

Théorème 6: Soit $(M, d\lambda)$ une variété symplectique
 exacte avec forme de Liouville λ .

① $\mathcal{L}_{V_\lambda} \omega = \omega \quad (\Rightarrow \quad \phi_t^{V_\lambda} \omega = e^t \omega)$

② $V_{\lambda+df} = V_\lambda + X_f$ où X_f est le champs
 Hamiltonien
 associé à f .

Dém:

① $\mathcal{L}_{V_\lambda} \omega = d(V_\lambda \lrcorner \omega) + V_\lambda \lrcorner d\omega$
 $= d(-\lambda) + 0 = \omega$

② $V_{\lambda+df} \lrcorner \omega = -\lambda + df$

et $(V_\lambda + X_f) \lrcorner \omega = -\lambda + X_f \lrcorner \omega = -\lambda + df$ \square

Théorème 7: Si (M, ω) avec ∂M symplectique
 avec M compact sans bord à bas
 ω n'est pas exact.

Dém: En effet supposons $\omega = d\lambda$
 abus $\omega^{n+1} = d\lambda \wedge \omega^n$
 $= d(\lambda \wedge \omega^n)$

et donc $0 \neq \int_{\Sigma} \omega^{n+1} = \int_{\partial\Sigma} \lambda \wedge \omega^n = 0 \rightarrow \leftarrow$
 $\partial\Sigma = \emptyset$

§5- Sous variétés des variétés symplectiques

Def 8: Soit (M, ω) une variété symplectique
 et $i: \Sigma \hookrightarrow M$ une sous-variété abus

- (1) Σ est isotrope si $\forall q \in \Sigma \quad T_q \Sigma \subset (T_q M, \omega_q)$ est isotrope
- (2) Σ est co-isotrope " " " " co-isotrope
- (3) Σ est lagrangienne si " " " " lagrangien
- (4) Σ est symplectique si $i^* \omega$ est symplectique

Remarque

- ① Σ est isotrope $\Leftrightarrow i^* \omega = 0$
 Donc Σ est lagrangien $\Leftrightarrow i^* \omega = 0$ et $\dim \Sigma = n$
- ② Σ est symplectique $\Leftrightarrow i^* \omega$ est non dégénérée.

Théorème 9: Soit $H: M \rightarrow \mathbb{R}$ une fonction
 et soit $L \subset M$ une sous-variété co-isotrope.
 Abus $H|_L \equiv \text{constante} \Rightarrow X_H$ tangent à L

Dém: $dH_q(Y) = 0 \quad \forall Y \in T_q L$
 $\Rightarrow \omega(X_{H_q}, Y) = 0 \quad \forall Y \in T_q L \Rightarrow X_{H_q} \in (T_q L)^{\omega_q} \subset T_q L$
 $\Rightarrow X_{H_q} \subset T_q L \quad \square$

Exemples:

① Soit Σ une surface orientable (i.e. $\exists \omega_0 \neq 0$ sur Σ)
 alors $d\omega_0 = 0 \Rightarrow \Sigma$ symplectique.
 \nrightarrow si $L \subset \Sigma$ est 1-dim. alors $\dim L = 1$ alors
 L est lagrangien

② $L: Q_0 \subset T^*Q$ $L^\circ \perp \text{can} = 0$
 $q \rightarrow (q, 0) \Rightarrow Q_0$ lagrangien
 de \hat{m} $T_{q_0}^*Q = \{(q_0, p)\} \subset T^*Q$
 $j^* \perp \text{can} = 0 \Rightarrow T_{q_0}^*Q$

Plus générale si $\alpha \in \Omega^1(M)$ i.e.

$$\alpha: M \rightarrow T^*M \text{ tel que } \pi \circ \alpha = \text{id}$$

$$\text{alors } (\alpha^* \perp \text{can})_q(x) = (\perp \text{can})_{(q, dq)}(d\alpha(x))$$

$$= dq(d\pi \circ d\alpha(x)) = dq(\gamma)$$

$$\Rightarrow \alpha^* \perp \text{can} = \alpha$$

$\Rightarrow \alpha^* \omega = -d\alpha$ donc $\alpha(M)$ est lagrangien
 $\Leftrightarrow \alpha$ ferm e.

③ Espace projectif complexe

$$\text{On considère } \mathbb{C}P^n = \mathbb{C}^{n+1} \setminus \{0\} / \mathbb{C}^* = S^{2n+1} / S^1$$

$$\text{et } \pi: S^{2n+1} \rightarrow \mathbb{C}P^n$$

Alors ω_{FS} sur $\mathbb{C}P^n$ défini par

$$\pi^{-1}(p) = \{ \tilde{x} \}$$

$$(\omega_{FS})_p(x, y) = (\omega_0)_q(\tilde{x}, \tilde{y}) \text{ où}$$

$$d\pi(\tilde{x}) = x$$

$$d\pi(\tilde{y}) = y$$

Exercice (on verra plus tard une construction plus générale)

Definition 10. Soit (M, ω) une variété symplectique.
 $L \subset M$ est dite "lagrangienne exacte" si
 $L^* = df$.

L'introduction des premières conséquences du théorème de compacité de Gromov a été de montrer que il n'existe pas de sous-variétés lagangiennes exactes compactes dans \mathbb{R}^{2n} .

§6. Immersion de Weinstein

On va démontrer le théorème suivant

Thm 12: Soit $L \subset (M, \omega)$ une sous-variété lagrangienne compacte alors \exists un voisinage \mathcal{U} de L dans M et $f: \mathcal{U} \rightarrow T^*L$ un plongement h.o.

① $f(L) = L_0$

② $f^*\omega_0 = \omega$

Démonstration:

Soit \mathcal{U} un voisinage tubulaire de L identifié avec un voisinage de la section nulle de $\mathcal{U} = \frac{L \times T^*L}{\mathbb{R}L}$

Comme L est lagrangien l'application

$$f: \mathcal{U} \rightarrow T^*L$$

$$(x, [v]) \rightarrow (x, \alpha_v) \text{ où } \alpha_v(w) = \omega(v, w)$$

est un isomorphisme.

On a donc l'existence d'un voisinage \mathcal{U}' de L

et d'un plongement $f': \mathcal{U}' \rightarrow T^*L$ et de plus

$$\text{ou encore } (f')^*\omega_0 = \omega$$

pour $q \in L$

$$(f')^* \omega_0$$

$$(f')^* \omega_0 (v, w) = (\omega_0)_{(q, 0)} (df'(v), df'(w))$$

$$d_v(w) - d_w(v) = \omega_{(q, 0)}(v, w)$$

$$\text{donc } (f')^* \omega_0 = \omega \text{ sur } L$$

On cherche comme dans la preuve du théorème de Darboux une isotopie f_t t.q. $f_t^* \omega_t = \omega_0$ ou $\omega_t = t\omega + (1-t)f^* \omega_0$

$$\leadsto f_t^* (d(x_{t_0} \lrcorner \omega_{t_0}) + \dot{\omega}_{t_0}) = 0$$

et donc on cherche à résoudre

$$d(x_{t_0} \lrcorner \omega_{t_0}) = -\omega + f^* \omega_0$$

On $-\omega + f^* \omega_0 = 0$ si l $\Rightarrow -\omega + f^* \omega_0$ est exact sur d'

On trouve donc x_{t_0} (qui de plus est 0 sur L)

\leadsto ~~le fl.~~ x_t définit une isotopie proche de f

□

Ce théorème a déjà quelques conséquences :

Soit $L \subset M$ lagrangien orientable et

$[L] \in H_n(M)$ la classe d'homologie qu'elle

représente alors $[L] \cdot [L] \in H_0(M)$

$$= \chi(L)$$

En particulier si $L \subset \mathbb{C}^n$ est lagrangien orientable

$$\chi(L) = 0$$

§5 - Symplectomorphismes

On s'intéresse maintenant à la différence entre $\text{Sym}(M, \omega)$ et $\text{Ham}(M, \omega)$.

Définition 12 : Un champ de vecteur X sur (M, ω) est dit symplectique si la 1-forme $X \lrcorner \omega$ est fermée.

En effet dans ce cas $\mathcal{L}_X \omega = d(X \lrcorner \omega) = 0$ et donc $(\varphi_t^X)^* \omega = \omega$.

Un champ hamiltonien est symplectique. La différence entre champs hamiltonien et symplectiques est la même que la différence entre formes fermées et exactes et est donc encodée dans $H^1(M)$.

Thm 13 : Soit X, Y deux champs symplectiques et $[X, Y]$ est hamiltonien par le facteur $\omega(Y, X)$.

Preuve : $d\omega = 0 \Rightarrow \forall z$

$$\begin{aligned} & X \lrcorner \omega(Y, z) - Y \lrcorner \omega(X, z) + z \lrcorner \omega(Y, X) \\ & - \omega([X, Y], z) + \omega([X, z], Y) - \omega([Y, z], X) \\ & = 0 \end{aligned}$$

○ $X \lrcorner \omega$ fermée $\Rightarrow \forall z_0, z_1$ $z_0 \lrcorner (\omega(X, z_1)) - z_1 \lrcorner (\omega(X, z_0)) - \omega(X, [z_0, z_1]) = 0$

□ $Y \lrcorner \omega$ fermée $\Rightarrow \forall z_0, z_1$ $z_0 \lrcorner (\omega(Y, z_1)) - z_1 \lrcorner (\omega(Y, z_0)) - \omega(Y, [z_0, z_1]) = 0$

★ \Rightarrow $z \lrcorner \omega(X, Y) - z \lrcorner \omega(Y, X) + z \lrcorner \omega(Y, X) - \omega([X, Y], z) = 0$

et donc $z \lrcorner \omega(Y, X) = \omega([X, Y], z)$

$\Rightarrow [X, Y] \lrcorner \omega = d\omega(Y, X)$

□

Ex 13.1: Soit $\{H_t\}$ une isotopie hamiltonienne (engendrée par $\{H_t\}$) et $\gamma: S^1 \rightarrow M$ une application lisse

alors $\int_{S^1 \times [0,1]} C^* \omega = 0$ où $C: S^1 \times [0,1] \rightarrow M$
 $\theta, t \rightarrow \varphi_t(\gamma(\theta))$

Dem: $C^* \omega_{(\theta,t)} \left(\frac{\partial}{\partial \theta}, \frac{\partial}{\partial t} \right) = \omega_{\varphi_t(\gamma(\theta))} \left(d\varphi_t(\gamma(\theta)), X_{H_t}(\varphi_t(\gamma(\theta))) \right)$

$= - (dH_t)_{\varphi_t(\gamma(\theta))} d\varphi_t(\gamma(\theta)) = -d(H_t \circ \varphi_t)_{\gamma(\theta)}(\gamma(\theta))$

$= - \frac{\partial}{\partial \theta} (H_t \circ \varphi_t \circ \gamma)(\theta)$ d.c

$\int_{S^1 \times [0,1]} C^* \omega = \int_0^{2\pi} \int_0^1 \omega_{(\theta,t)} \left(\frac{\partial}{\partial \theta}, \frac{\partial}{\partial t} \right) d\theta dt$

$= \int_0^{2\pi} \int_0^1 - \frac{\partial}{\partial \theta} (H_t \circ \varphi_t \circ \gamma)(\theta) d\theta dt$

$= \int_0^1 H_t \circ \varphi_t(\gamma(2\pi)) - H_t \circ \varphi_t \circ \gamma(0) = 0 \Rightarrow \gamma(2\pi) = \gamma(0) \quad \square$

⚠ le théorème 15 ne dit pas que φ_t n'est pas hamiltonien mais ~~seulement~~ que l'isotopie $\{\varphi_t\}$ n'est pas hamiltonienne

Ex: $T^2 = \mathbb{R}^2 / \mathbb{Z}^2$ avec dx dy

alors $\varphi_t: \mathbb{R}^2 / \mathbb{Z}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2 / \mathbb{Z}^2$ est b.g. $\varphi_t = \text{id}$ et $x, y \rightarrow (x+y, y)$ est hamiltonien

mais l'isotopie n'est pas hamiltonienne:

pour $\gamma: S^1 \rightarrow \mathbb{R}^2/\mathbb{Z}$
 $t \rightarrow (\frac{t}{2\pi}, 0)$ on a $\int C^* \omega = \int_0^{2\pi} \int_0^1 \frac{1}{2\pi} ds dt = 1$

Cependant dans le cas exact:

Thm 13: Soit $\{f_t\}$ une isotopie et $\gamma: S^1 \rightarrow \Gamma$ courbe dans le théorème précédent alors $\int \omega = 0$

$$\int_{[0, 2\pi] \times [0, 1]} C^* \omega = \int_0^{2\pi} \gamma^* \omega - \int_0^{2\pi} (f_1 \circ \gamma)^* \omega$$

en effet $\partial C: S^1 \sqcup S^1 \rightarrow \Gamma$ Stokes.
 $\partial_0 \rightarrow \gamma$
 $\partial_1 \rightarrow f_1 \circ \gamma$

Ce qui nous permet de donner notre première exemple de symplectomorphisme non hamiltonien

Ex: Soit $T^*S^1 = S^1 \times \mathbb{R}$ avec $d\theta \wedge dp = d(-p d\theta)$
 $\varphi: T^*S^1 \rightarrow T^*S^1$ on a $\varphi^* d\theta = d\theta$
 $(\theta, p) \rightarrow (\theta, p+1)$ $\varphi^* dp = dp$
 $\Rightarrow \varphi^* \omega = \omega$ donc φ est un symplectomorphisme

Supposons que φ soit φ_t par $\{f_t\}$ hamiltonienne

alors pour $\gamma: S^1 \rightarrow T^*S^1$ on a $\int_{[0, 2\pi] \times [0, 1]} C^* \omega = 0$
 $\theta \rightarrow (\theta, 0)$

on a $\int_{[0, 2\pi] \times [0, 1]} C^* \omega = \int_{\varphi \circ \gamma} p d\theta - \int_{\gamma} p d\theta$
 $= \int_0^{2\pi} 1 d\theta - \int_0^{2\pi} 0 d\theta = 2\pi$ Car $\int \gamma^* p d\theta = 0$
 et $\int \varphi^* p d\theta = \int p d\theta$

Donc ρ n'est pas hamiltonien.

Un argument quasiment similaire montre que

$$P_t: [0,1] \times [0,1] \rightarrow [0,1] \times [0,1] \text{ n'est pas}$$

$$(x, y) \rightarrow (x+t, y)$$

hamiltonien pour $t \in]0,1[$.

En fait si $\int c \cdot \omega$ est vu comme de \mathbb{R}/Γ_ω

relaté à \int_ω

plus $\int c \cdot \omega$ mesure que des extensions de $\{T\}$

Bayage montre que $\Gamma: \text{Symp}_0(M, \omega) \rightarrow \mathbb{R}/\Gamma_\omega$
 $\{P_t\} \rightarrow \int e^{\cdot} \omega$

est un morphisme de groupe l.g. $\text{Ker } \Gamma = \text{Ham}(M, \omega)$
et que

- $[\text{Symp}_0(M, \omega), \text{Symp}_0(M, \omega)] = \text{Ham}(M, \omega)$ si M compact (voir Thm 13 pour cas infinitésimal)
- $\text{Ham}(M, \omega)$ est simple
- $P \in \text{Ham}(M, \omega)$ est décomposable \sim
 $P_{x_1} \circ \dots \circ P_{x_k}$ où x_1, \dots, x_k champs hamilt. autonomes.

Tout ceci est mentionné mais ne sera pas abordé dans ce cours.

§6. Exemple:

① Achimède

On considère $S^2 \subset \mathbb{R}^3$

$$\{x, y, z \mid x^2 + y^2 + z^2 = 1\} \text{ avec } \omega_g(x, y) = \langle x, y, z \rangle$$

et le cylindre $S^1 \times [0, 1]$ muni de $d\theta dt$



$$p: S^2 \setminus \{(0, 0, \pm 1)\} \rightarrow S^1 \times [0, 1] \quad \text{al}$$

$$(x, y, z) \rightarrow \left(\left(\frac{x}{\sqrt{x^2 + y^2}}, \frac{y}{\sqrt{x^2 + y^2}} \right), z \right)$$

un symplectomorphisme.

On utilise $\chi: S^1 \times]-\frac{\pi}{2}, \frac{\pi}{2}[\rightarrow S^2 \setminus \{(0, 0, \pm 1)\}$

$$(\theta, \varphi) \rightarrow (\cos \theta \cos \varphi, \sin \theta \cos \varphi, \sin \varphi)$$

$$\left\langle \frac{\partial}{\partial \theta} \times \frac{\partial}{\partial \varphi}, \chi(\theta, \varphi) \right\rangle = \cos \varphi$$

et donc $\chi^* \omega = \cos \varphi d\theta dt$

$$\text{On pose } p^*(\theta, \varphi) = (\theta, \varphi)$$

et on a $(p^*)^* d\theta dt = \cos \varphi d\theta dt$

$$(\chi^*)^* p^* d\theta dt = \chi^* \omega$$

et de $p^* d\theta dt = \omega$ car χ^* est inversible.

② Soit $f: \mathbb{C}^n \rightarrow \mathbb{C}$

$$z_1 \dots z_n \rightarrow z_1^2 + \dots + z_n^2$$

vous venez en exercice que $\omega_0|_{f^{-1}(1)}$ est symplectique

$$f(z_1 \dots z_n) = 1 \iff x_1^2 + \dots + x_n^2 = 1 + x_1^2 + \dots + x_n^2$$

$$\sum x_i^2 = 0 \iff (x_1, \dots, x_n) \perp (x_1, \dots, x_n)$$

$$p: T^*S^{n-1} \rightarrow f^{-1}(1)$$

$$q_1, \dots, q_{n-1}, p_1, \dots, p_{n-1} \rightarrow (u q_1, \dots, u q_{n-1}, \nu p_1, \dots, \nu p_{n-1})$$

$$\text{on } u = \left(\frac{1 + \sqrt{1 + 4|p|^2}}{2} \right)^{+\frac{1}{2}} \text{ et } v = \left(\frac{1 + \sqrt{1 + 4|p|^2}}{2} \right)^{-\frac{1}{2}}$$

$$\text{ici } T^*S \cong \left\{ (q, p) \mid |q|^2 = 1, \langle p, q \rangle = 0 \right\}$$

$$\begin{aligned} \text{en effet } \varphi^* dx_i &= q_i du + u dq_i \\ &= q_i \sum_{j=1}^m \frac{4v p_j}{\sqrt{1 + 4|p|^2}} dp_j + u dq_i \end{aligned}$$

et donc

$$\varphi^* y_i dx_i = \frac{4v^2 p_i q_i}{\sqrt{1 + 4|p|^2}} \sum_{j=1}^m p_j dp_j + p_i dq_i$$

$$\begin{aligned} \varphi^* \left(\sum_{i=1}^m dx_i y_i \right) &= \sum_{i=1}^m \frac{4v^2}{\sqrt{1 + 4|p|^2}} p_i q_i \sum_{j=1}^m p_j dp_j + \sum_{i=1}^m p_i dq_i \\ &= \sum_{j=1}^m \left(\sum_{i=1}^m \frac{4v^2}{\sqrt{1 + 4|p|^2}} p_i q_i \right) p_j dp_j + \sum p_i dq_i \end{aligned}$$

$$\text{et donc } \varphi^* \left(\sum dx_i y_i \right) = \sum dx_i y_i$$