

GÉOMÉTRIE DIFFÉRENTIELLE. — *Points critiques des fonctions invariantes sur une G-variété.* Note (\*) de M. Louis MICHEL, transmise par M. Henri Cartan.

Soient  $G$  un groupe de Lie compact de dimension finie, et  $M$  une variété réelle, paracompacte, différentiable,  $C^\infty$ , sur laquelle est définie une action  $C^\infty$  de  $G$  (1). Soit  $\mathcal{F}$  l'ensemble des fonctions réelles,  $C^\infty$ , définies sur  $M$  et  $G$ -invariantes. Nous allons étudier l'ensemble des points  $m \in M$  pour lesquels  $df_m$  la différentielle en  $m$ , de toute fonction  $f \in \mathcal{F}$  est nulle.

Rappelons les propriétés essentielles de l'action des groupes de Lie compacts (2). Nous notons  $\Phi$  le morphisme de variétés  $G \times M \rightarrow M$  qui définit l'action de  $G$  sur  $M$ ,  $\Phi_g = \Phi(g, \cdot)$  le difféomorphisme de  $M$  correspondant à  $g$  de  $G$  et  $\psi_m = \Phi(\cdot, m)$  l'application  $G \rightarrow M$  définie pour chaque  $m$ . Nous écrivons aussi  $g.m$  pour  $\Phi(g, m)$ . Le stabilisateur de  $m$  est le sous-groupe  $G_m = \psi_m^{-1}(m)$  de  $G$ ; il est fermé. L'orbite  $G(m)$  de  $m$  est l'image de  $\psi_m$ ; elle est donc compacte et fermée. Si  $n = g.m$ , alors  $G_n = gG_mg^{-1}$ , c'est-à-dire  $G_n \in (G_m)$ , en notant  $(H)$  la classe de conjugaison de  $H$ , c'est-à-dire l'ensemble des sous-groupes de  $G$  conjugués à  $H$ . La relation  $\exists g \in G, K \subset gHg^{-1}$  est une relation d'ordre, notée  $\leq$ , sur l'ensemble  $\mathcal{C}$  des classes de conjugaison des sous-groupes de  $G$ . Nous notons  $\mathcal{M} \subset \mathcal{C}$  le sous-ensemble des classes de conjugaison  $(G_m)$  qui apparaissent dans l'action de  $G$  sur  $M$ . Il y a une correspondance biunivoque entre  $\mathcal{C}$  et  $\mathcal{C}'$ , l'ensemble des classes d'isomorphismes (= types) d'orbites de  $G$ . Puisque  $\dim G_m + \dim G(m) = \dim G$ , où  $\dim$  signifie dimension, on utilise sur  $\mathcal{C}'$  la relation d'ordre inverse : plus le stabilisateur  $G_m$  est grand, plus l'orbite  $G(m)$  est petite.  $(G_m) = (G_n)$  est une relation d'équivalence pour les points de  $M$  : les classes d'équivalence qu'elle définit sont appelées *strates* et notées  $S(m)$ ; une strate est l'union des orbites de  $M$  du même type.

L'espace des orbites  $M/G$  est le quotient de  $M$  par la relation d'équivalence  $G(m) = G(n)$ , munie de la topologie quotient qui est séparée puisque les orbites sont fermées. L'application canonique  $M \rightarrow M/G$  est ouverte, fermée, propre. L'espace des strates  $\mathcal{M}'$ , le quotient de  $M$  par la relation d'équivalence  $S(m) = S(n)$ , est un sous-ensemble de  $\mathcal{C}'$ . L'ensemble  $M_g$  des  $m = \Phi_g(m)$ , points fixes de  $g$ , est fermé; il en est donc de même pour  $M_H = \bigcap_{g \in H} M_g$ . Si  $H$  est un sous-groupe maximal de  $\mathcal{M}$ , alors  $M_H$  est une strate, qui est minimale dans  $\mathcal{M}'$ .

Soit  $d(x, y)$  une métrique riemannienne sur  $M$ ; en la moyennant par la mesure de Haar normalisée de  $G$ , on munit  $M$  d'une métrique riemannienne

$$\tilde{d}(x, y) = \int_G d(g \cdot x, g \cdot y) d\mu(g)$$

qui est  $G$ -invariante. Le groupe  $G$  agit donc par isométries sur  $M$ . Soit  $Q$  une sous-variété fermée de  $M$ , invariante par  $G$ :  $G \cdot Q = Q$ . Il existe un voisinage  $V_0$  de  $Q$  tel que pour tout  $x \in V_0$ ,  $\inf_{q \in Q} \tilde{d}(x, q)$  est bien défini et correspond à un point unique  $r_0(x) \in Q$  (c'est le pied de la géodésique menée par  $x$ , perpendiculairement à  $Q$ ). Puisque la métrique  $\tilde{d}$  est invariante par  $G$ , la rétraction  $V_0 \xrightarrow{r_0} Q$ , qui est différentiable, est équivariante par  $G$ .

$$(1) \quad \forall g \in G, \quad \Phi_g \circ r_0 = r_0 \circ \Phi_g.$$

Ainsi  $g \in G_x \Rightarrow g \in G_{r_0(x)}$ . En prenant pour  $Q$  l'orbite  $G(m)$ , on obtient donc

$$(2) \quad \forall x \in V_{G(m)}, \quad G_x \subset G_m.$$

ÉTUDE LOCALE DE L'ACTION DE  $G_m$ . — Choisissons un système de coordonnées géodésiques dans le voisinage  $U_m$  de  $m$ . Le groupe  $G_m$  transforme entre elles les géodésiques passant par  $m$ ; il agit donc linéairement sur  $U_m$  par une représentation linéaire équivalente à celle:  $g \mapsto (d\Phi_g)_m$  sur  $T_m(M)$ , le plan tangent en  $m$  à  $M$ . En désignant par  $r$  la rétraction équivariante sur  $G(m)$ , définie sur le voisinage  $V \supset G(m)$ , la variété  $r^{-1}(m)$ , qui est le plan normal à  $G(m)$  en  $m$ , est appelée la tranche en  $m$ ; par (1), elle est invariante par  $G_m$ . Ainsi  $T_m(M)$  est la somme directe de deux sous-espaces orthogonaux et  $G_m$ -invariants, respectivement tangents à l'orbite et à la tranche

$$(3) \quad T_m(M) = T_m(G(m)) \oplus T_m(r^{-1}(m)).$$

Soit  $F_m = M_{G_m} \cap r^{-1}(m)$  l'ensemble des points de la tranche fixes pour  $G_m$ . L'équation (1) nous montre que  $F_m$  est aussi l'intersection de la strate et de la tranche

$$F_m = S(m) \cap r^{-1}(m) \quad \text{et} \quad S(m) \cap V_{G(m)} = \bigcup_{m \in G(m)} F_m = \bigcup_{z \in G} F_z.$$

Si  $F_m$  ne contient que  $m$ , nous dirons encore que l'orbite  $G(m)$  est isolée dans sa strate:  $S(m) \cap V_{G(m)} = G(m)$ .

Dans le système de coordonnées géodésiques en  $m$ ,  $F_m$  est une sous-variété linéaire de la tranche. Nous pouvons donc décomposer l'espace tangent à la tranche en deux sous-espaces orthogonaux et  $G_m$ -invariants

$$(4) \quad T_m(r^{-1}(m)) = T_m(F_m) \oplus K_m$$

et

$$(5) \quad T_m(S(m)) = T_m(G(m)) \oplus T_m(F_m).$$

Notons que la représentation linéaire de  $G_m$  sur  $K_m$  ne contient pas la représentation triviale.

ORBITES CRITIQUES. — Soit  $\mathcal{F}$  l'ensemble des fonctions réelles,  $C^\infty$ , définies sur  $M$  et  $G$ -invariantes :  $f(g.m) = f(m)$ . Si pour tout  $f \in \mathcal{F}$ ,  $df_m = 0$ , c'est encore vrai pour tous les points de  $G(m)$  et nous dirons que cette orbite est critique pour  $\mathcal{F}$ .

THÉORÈME 1. — Une orbite est critique pour  $\mathcal{F}$  si et seulement si elle est isolée dans sa strate.

La différentielle  $df_m$  est un élément du dual de  $T_m(M)$ , invariant par  $G_m$  et annulant les vecteurs de  $T_m(G(m))$ . La métrique  $G$ -invariante sur  $M$  induit sur  $T_m(M)$  une structure d'espace euclidien, sur lequel  $G_m$  agit par transformations orthogonales. Au lieu de  $df_m$ , nous pouvons donc considérer son dual :  $(\text{grad} f)_m$ . Il est orthogonal à  $T_m(G(m))$ , le plan tangent à l'orbite, et il est invariant par  $G_m$ . Donc

$$(5) \quad \forall f \in \mathcal{F}, \quad (\text{grad} f)_m \in T_m(F_m).$$

Le gradient est orthogonal à l'orbite et tangent à la strate. Si l'orbite en  $m$  est isolée dans sa strate,  $T_m(F_m) = 0$  et donc  $(\text{grad} f)_m = 0$ ; l'orbite est critique.

Réciproquement, nous allons montrer que si l'orbite  $G(m)$  n'est pas isolée dans sa strate, elle n'est pas critique. Par hypothèse,  $F_m$  a une dimension  $> 0$ . Nous choisissons des coordonnées géodésiques au voisinage de  $m$  et pour chaque point  $t$  de la tranche :  $t \in r^{-1}(m)$ , nous définissons deux coordonnées : l'ordonnée  $\zeta$  sur un axe  $mz \in F_m$  et la distance  $\rho$  à cet axe. Soit  $\chi(\zeta)$  une fonction réelle,  $C^\infty$ , à support compact définie sur cet axe  $mz$  et telle que  $\chi'(0) = (d/d\zeta) \chi(\zeta)|_{\zeta=0} \neq 0$ . Pour un nombre  $\alpha$  convenablement choisi, la fonction

$$\tilde{f}(t) = \chi(\zeta) \exp -(\alpha^2 - \rho^2)^{-1} \quad \text{si } \rho < \alpha \quad \text{et} \quad \tilde{f}(t) = 0 \quad \text{si } \rho \geq \alpha$$

est définie pour tout point  $t$  de la tranche; elle est réelle,  $C^\infty$ , à support compact et  $G_m$ -invariante :

$$(6) \quad \forall h \in G_m, \quad \tilde{f}(h.t) = \tilde{f}(t).$$

Nous allons étendre cette fonction à  $M$ . Soit  $x \in V_{G(m)}$ ; si  $g'$  et  $g''$  satisfont

$$m = g'.r(x) = g''.r(x), \quad \exists h \in G_m$$

tel que  $g'' = hg'$ . Nous posons

$$f(x) =: \tilde{f}(g'.x) =: \tilde{f}(g''.x);$$

grâce à (6), c'est bien une fonction de  $\mathcal{F}$  ( $f(x) = 0$  si  $x \notin V_{G(m)}$ ) et  $(\text{grad} f)_m \neq 0$  : il est porté par  $mz$  et sa composante est  $\chi'(0)$ .

Nous avons donc caractérisé complètement les orbites critiques de  $\mathcal{F}$  et nous avons aussi montré :

**COROLLAIRE.** — *Le point  $m$  est sur une orbite critique pour  $\mathcal{F}$  si et seulement si la représentation linéaire du stabilisateur  $G_m$  sur la tranche en  $m$ , ne contient pas la représentation triviale.*

Notons encore que si une strate contient un nombre fini d'orbites, elle est fermée et ses orbites sont critiques.

Nous pouvons encore partiellement localiser d'autres extrémums pour chaque fonction  $f \in \mathcal{F}$ , lorsque  $M$  est compacte s'il existe des strates fermées contenant un nombre infini d'orbites (la strate étant compacte, ces orbites ne peuvent être toutes isolées).

**THÉORÈME 2.** — *Lorsque  $M$  est compacte, sur toute composante connexe  $C_s$  d'une strate fermée  $S$  et dont les points appartiennent à une infinité d'orbites, le gradient de toute fonction  $f \in \mathcal{F}$  est nul sur au moins deux orbites distinctes.*

Soit  $f|_c$  la restriction de la fonction  $f \in \mathcal{F}$  à  $C_s$ . Puisque pour tout  $m \in C_s$ ,  $(\text{grad} f)_m$  est tangent à  $C_s$ , on a

$$(7) \quad m \in C_s, \quad (\text{grad} f)_m = (\text{grad} f|_c)_m$$

Lorsque  $M$  est compacte,  $C_s$  étant fermée, est compacte et  $f|_c$  atteint son maximum et son minimum (différents ou non) en au moins deux points  $m'$  et  $m''$  d'orbites différentes; le gradient de  $f|_c$  est nul sur ces orbites et l'équation (12) montre qu'il en est de même pour le gradient de  $f$ .

La théorie de Morse équivariante (\*) fournit d'autres conditions sur la localisation et la nature des extrémums des  $f \in \mathcal{F}$ .

Dans (\*) on trouvera une application de ces deux théorèmes à la physique des particules élémentaires.

(\*) Séance du 1<sup>er</sup> février 1971.

(1) Quand  $M$  est compacte, si l'action est  $C^1$ , elle est  $C^\infty$  : réf. (\*).

(2) Pour une revue des actions différentiables d'un groupe de Lie compact, voir par exemple [(1), (\*), (3)].

(3) WUCHUNG et WU-YI HSIANG, *Amer. J. Math.*, 89, 1967, p. 705.

(4) L. MICHEL et L. A. RADICATI, *Properties of the breaking of hadronic internal symmetry* (*Ann. Phys.*, 1971).

(5) D. MONTGOMERY, *Compact groups of transformations*, p. 43 of *Differential Analysis*, Bombay Colloquium, Bombay, 1964.

(6) R. S. PALAIS, *The classification of G-spaces* (*Memoirs of the Amer. Math. Soc.*, n° 36, 1969).

(7) R. S. PALAIS, *Amer. J. Math.*, 92, 1970, p. 748.

(8) A. G. WASSERMANN, *Topology*, 8, 1969, p. 127.

(Institut des Hautes Études Scientifiques,  
35, route de Chartres,  
91-Bures-sur-Yvette, Essonne.)