

# II. Un ouvert de représentations irréductibles DU GROUPE FONDAMENTAL D'UNE SURFACE DE GENRE 2

Objektyp: **Chapter**

Zeitschrift: **L'Enseignement Mathématique**

Band (Jahr): **38 (1992)**

Heft 3-4: **L'ENSEIGNEMENT MATHÉMATIQUE**

PDF erstellt am: **23.07.2024**

## **Nutzungsbedingungen**

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern.

Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden.

Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

## **Haftungsausschluss**

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

L'élément qui conjugue  $\rho$  à une telle représentation de l'image de  $\sigma$  est unique au signe près et (on peut le calculer explicitement) son image dans  $SO(3)$  dépend différentiablement de  $\rho$ . Donc  $\pi \circ \sigma$  est un difféomorphisme.  $\square$

**B.4. Remarque.** Il est facile de continuer les calculs précédents pour voir que si l'on oriente l'image de  $\sigma$  en transportant l'orientation de  $D \times ]0, \pi[ \subset \mathbf{R}^3$  par  $D\sigma$  alors: d'une part  $D\partial_{\sigma(0, \pi/2)}: T_{\sigma(0, \pi/2)}\text{Im}(\sigma) \rightarrow \mathcal{L} = T_1S^3$  renverse l'orientation et d'autre part si l'orbite par  $SO(3)$  de  $\sigma(0, \pi/2)$  est orientée comme  $SO(3)$  alors  $T_{\sigma(0, \pi/2)}\text{Im}(\sigma) \oplus T_{\sigma(0, \pi/2)}\sigma(0, \pi/2) \cdot SO(3)$  a une orientation opposée à celle de  $\mathcal{L} \oplus \mathcal{L}$  et donc  $D\pi_{\sigma(0, \pi/2)}: T_{\sigma(0, \pi/2)}\text{Im}(\sigma) \rightarrow T_{\hat{\sigma}(0, \pi/2)}\hat{R}(L_2)$  renverse l'orientation. En définitive, on voit que l'ensemble  $\Sigma$  (du lemme B2) a la même orientation qu'il soit vu comme fibre de  $\pi$  ou comme fibre de  $\partial$ . Nous verrons cependant que nous n'avons pas besoin de ce calcul, la différence  $\varepsilon = \pm 1$  (éventuelle) d'orientation intervenant deux fois!

## II. UN OUVERT DE REPRÉSENTATIONS IRRÉDUCTIBLES DU GROUPE FONDAMENTAL D'UNE SURFACE DE GENRE 2

Soit  $F = F_- \cup F_+$  une surface de genre 2, union de deux exemplaires  $F_-$  et  $F_+$  d'une surface à bord  $F_0$  de genre 1. Choisissons des bases  $(e_1^-, e_2^-)$  de  $\pi_1(F_-)$  et  $(e_1^+, e_2^+)$  de  $\pi_1(F_+)$  de sorte que  $\delta_- = [e_1^-, e_2^-] = [\partial F_-]$  dans  $\pi_1(F_-)$  et  $\delta_+ = [\partial F_+]$  dans  $\pi_1(F_+)$ . Ces bases identifient  $\pi_1(F_-)$  et  $\pi_1(F_+)$  à des groupes libres sur deux générateurs et  $R_- = R(\pi_1(F_-))$  comme  $R_+ = R(\pi_1(F_+))$  à  $S^3 \times S^3$ . On note  $\partial_-: R_- \rightarrow S^3$  et  $\partial_+: R_+ \rightarrow S^3$  les flèches d'évaluation sur  $\delta_-$  et  $\delta_+$  respectivement. On a comme en I des applications  $\sigma_-: D \times ]0, \pi[ \rightarrow R_-$  et  $\sigma_+: D \times ]0, \pi[ \rightarrow R_+$ . On oriente  $R_*$  grâce à la base  $e_1^-, e_2^-, e_1^+, e_2^+$  de  $F_*$ . Alors  $R_* = R_- \times R_+$  et l'espace des représentations de  $\pi_1(F)$  est

$$R = \{(\rho_-, \rho_+) \in R_- \times R_+ \mid (\partial_-(\rho_-))^{-1} = \partial_+(\rho_+)\}.$$

Désignons par  $\mathcal{U}$  l'ouvert de  $\tilde{R}$  formé des représentations  $\rho = (\rho_-, \rho_+)$  de  $R$  telles que  $\partial_+(\rho_+) \neq 1$ .

D'après le lemme B3 dans la classe de conjugaison de tout élément  $\rho$  de  $\mathcal{U}$  il existe un unique élément de la forme  $(\sigma_-(\alpha, t), \rho_+)$ . Ce  $\rho_+$  est dans  $\tilde{R}_+$  et on définit ainsi un difféomorphisme

$$f: \hat{\mathcal{U}} \rightarrow \tilde{R}_+$$

dont l'inverse associe à  $\rho_+ \in \tilde{R}_+$  la classe de conjugaison de  $(\sigma_-(\alpha, t), \rho_+)$  où  $\sigma_-(\alpha, t)$  est choisi de sorte que  $\partial_- \sigma_-(\alpha, t) = (\partial_+ \rho_+)^{-1}$ .

**B.5. LEMME.** *Le difféomorphisme  $f$  préserve ou renverse l'orientation selon que le signe  $\varepsilon$  de la remarque B4 vaut  $+1$  ou  $-1$ .*

*Démonstration de B.5.* On a d'abord des difféomorphismes:

$$\begin{aligned} \tilde{R}_- \times \tilde{R}_+ &\leftarrow (D \times ]0, \pi[) \times SO(3) \times \tilde{R}_+ \rightarrow (S^3 - \{1\}) \times SO(3) \times \tilde{R}_+ \\ (\sigma_-(\alpha, t) \cdot g, \rho_+) &\leftarrow ((\alpha, t), g, \rho_+) \mapsto (\partial_- \sigma_-(\alpha, t) \cdot g, g, \rho_+) \end{aligned}$$

D'où un difféomorphisme  $\varphi: \tilde{R}_- \times \tilde{R}_+ \rightarrow (S^3 - \{1\}) \times SO(3) \times \tilde{R}_+$  qui préserve ou renverse l'orientation selon que  $\varepsilon$  vaut  $1$  ou  $-1$ . On a aussi un difféomorphisme

$$\psi: S^3 \times SO(3) \times \tilde{R}_+ \rightarrow S^3 \times \tilde{R}_+ \times SO(3), (x, g, \rho_+) \mapsto (x \cdot \partial_+ \rho_+, \rho_+ \cdot g^{-1}, g)$$

qui préserve l'orientation.

Enfin le point  $(\sigma_-(0, \pi/2), \rho_+^0)$  de  $\tilde{R}_- \times \tilde{R}_+$  où  $\partial_+ \rho_+^0 = -1 = \partial_- \sigma_-(0, \pi/2)$  admet un voisinage dans  $R_* \supset \tilde{R}_- \times \tilde{R}_+$  qui est positivement difféomorphe à  $A \times B \times C$  où  $A$  est un voisinage de  $1$  dans  $S^3$ ,  $B$  un voisinage de la classe de  $(\sigma_-(0, \pi/2), \rho_+^0)$  dans  $\hat{\mathcal{U}}$  et  $C$  un voisinage de  $1$  dans  $SO(3)$ . Par composition on obtient un plongement ouvert

$$\begin{array}{ccc} A \times B \times C & \rightarrow & S^3 \times \tilde{R}_+ \times SO(3) \\ \downarrow & & \downarrow \\ A \times C & \rightarrow & S^3 \times SO(3) \end{array}$$

faisant commuter le diagramme (car si  $\psi \circ \varphi(\rho_-, \rho_+) = ((\partial_- \rho_-) \cdot (\partial_+ \rho_+), \rho_+ \cdot g^{-1}, g)$  alors

$$\psi \circ \varphi((\rho_-, \rho_+) \cdot g') = ((\partial_- \rho_-) \cdot (\partial_+ \rho_+), \rho_+ \cdot g^{-1}, g \cdot g')$$

et tel que  $1 \times B \times 1$  s'envoie sur  $1 \times O \times 1$  où  $O$  est un voisinage de  $\rho_+^0$  dans  $\tilde{R}_+$ . Donc  $f: \hat{\mathcal{U}} \rightarrow \tilde{R}_+$  préserve ou renverse l'orientation selon que  $\varepsilon$  vaut  $1$  ou  $-1$ .