

Exercice 1 La relation différentielle associée aux submersions de M^m dans N^n (pour $m \geq n$) est-elle ouverte, ample, $\text{diff}(M)$ -invariante ?

Exercice 2 Une k -mersion $f : M^m \rightarrow N^n$ est une application \mathcal{C}^1 telle que $\text{rg}(df_x) \geq k$ en tout point $x \in M$. On note $I^k(M, N)$ l'espace des k -mersions.

1. Soit $m > 0$. Pour $k = 1, \dots, m$ donner une k -mersion de S^m dans \mathbb{R}^{k+1} .
2. (a) Montrer que si $k \leq n - 1$ la relation différentielle des k -mersions $\mathcal{I}^k(M, N)$ satisfait au h-principe paramétrique.
(b) Si $k = n$, la relation $\mathcal{I}^k(M, N)$ satisfait-elle toujours au h-principe ?
3. (a) Montrer que la fibre de $\mathcal{I}^1(M, N) \rightarrow M \times N$ se rétracte par déformation forte sur S^{mn-1} .
(b) Déterminer le cardinal de $\pi_0(I^1(S^1, \mathbb{R}^n))$.

Exercice 3 On note $I(T^2, \mathbb{R}^3)$ l'espace des immersions de T^2 dans \mathbb{R}^3 . On rappelle que $\pi_1(\text{SO}(3)) = \mathbb{Z}_2$ et $\pi_2(\text{SO}(3)) = 0$. On admet que $\pi_0(\mathcal{C}^0(T^2 \setminus \{\text{pt}\}, \text{SO}(3))) = \pi_0(\mathcal{C}^0(T^2, \text{SO}(3)))$.

1. Si $f \in I(T^2, \mathbb{R}^3)$, on note

$$D_f : \begin{array}{ccc} T^2 & \longrightarrow & \text{GL}_+(3) \\ (\theta, \phi) & \longmapsto & \left(\frac{\partial f}{\partial \theta}, \frac{\partial f}{\partial \phi}, \frac{\partial f}{\partial \theta} \wedge \frac{\partial f}{\partial \phi} \right) \end{array}$$

On pose $N_1(f) = [D_f|_{S^1 \times \{0\}}] \in \pi_1(\text{GL}_+(3))$ et $N_2(f) = [D_f|_{\{0\} \times S^1}] \in \pi_1(\text{GL}_+(3))$. Montrer que $\pi_0(I(T^2, \mathbb{R}^3))$ contient quatre éléments et que les immersions de T^2 dans \mathbb{R}^3 sont classées à homotopie près par N_1 et N_2 .

2. On considère une base orthonormale (e_1, e_2, e_3) de \mathbb{R}^3 . On note $R(v, \theta) \in \text{SO}(3)$ la rotation d'axe v et d'angle θ . On pose $e_i^\theta = R(e_3, \theta)e_i$.
(a) Montrer que $\theta \mapsto R(v, \theta)$ est un lacet générateur de $\pi_1(\text{SO}(3))$. *Indication : penser à une suite exacte longue d'homotopie.*
(b) Déterminer la classe dans $\pi_1(\text{SO}(3))$ du lacet $\theta \mapsto R(e_1^\theta, \theta) \circ R(e_3, \theta)$.
(c) Déterminer la classe dans $\pi_1(\text{GL}_+(3))$ du lacet $\theta \mapsto (e_2, \delta(\theta), e_2 \wedge \delta(\theta))$ où $\delta : [0, 2\pi] \rightarrow \text{Vect}(e_1, e_3) \setminus \{0\}$.
3. Soient $\gamma_1 : S^1 \rightarrow \{x_1 e_1 + x_3 e_3, x_1 > 0\}$ une immersion et $\gamma_2 : S^1 \rightarrow B(0, \epsilon) \subset \text{Vect}(e_1, e_3)$ une immersion en forme de huit de point double 0 et telle que $\gamma_2(0)$ et $\gamma_2'(0) = e_3$. On note f_0 l'immersion standard du tore dans \mathbb{R}^3 . On considère les immersions définies par

$$\begin{aligned} f_1(\theta, \phi) &= R(e_3, \theta)(\gamma_1(\phi)) \\ f_2(\theta, \phi) &= e_1^\theta + R(e_2^\theta, \theta)(\gamma_2(\phi)) \\ f_3(\theta, \phi) &= f_0(\theta + \phi, \phi). \end{aligned}$$

Déterminer dans quelles classes se trouvent f_0, f_1, f_2 et f_3 .

4. Soit

$$\begin{aligned} r : T^2 &\longrightarrow \mathrm{GL}_+(3) \\ (\theta, \phi) &\longmapsto (\theta, -\phi). \end{aligned}$$

On dit qu'on peut retourner f s'il existe une homotopie régulière reliant f et $f \circ r$. Montrer que tout élément de $I(T^2, \mathbb{R}^3)$ peut être retourné.