

Exercices de géométrie symplectique et de contact

École CIMPA sur la géométrie et applications, Brazzaville

Exercice 1. Dans \mathbb{R}^2 , on considère $\alpha = xdy - ydx$. On définit $\phi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ et $\psi : \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2$ par

$$\phi(x, y) = (ax, by) \text{ et } \psi(x, y) = (y, -x)$$

où $a, b \in \mathbb{R}$.

1. Calculer $d\alpha$.
2. Déterminer $\phi^*\alpha$ et $\psi^*\alpha$.

Exercice 2. Dans \mathbb{R}^2 , on considère $\omega = dx \wedge dy$ et $X = x \frac{\partial}{\partial x} + y \frac{\partial}{\partial y}$.

1. Déterminer le flot ϕ_t de X .
2. Déterminer $\phi_t^*\omega$ pour tout $t \in \mathbb{R}$.
3. Calculer $L_X\omega$ en utilisant la définition puis en utilisant la formule de Lie Cartan.

Exercice 3. Soit V un \mathbb{R} -espace vectoriel de dimension $2n$ et Ω une forme symplectique sur V . Si W est un sous-espace vectoriel de V on pose

$$W^{\perp\Omega} = \{v \in V, \Omega(v, w) = 0 \text{ pour tout } w \in W\}.$$

1. Montrer que $\dim(W) + \dim(W^{\perp\Omega}) = 2n$.
2. Pour $\Omega = \sum_{i=1}^n e_i^* \wedge f_i^*$, déterminer $W^{\perp\Omega}$ pour $W = \text{Vect}(e_1)$, $W = \text{Vect}(e_1, \dots, e_n)$ et $W = \text{Vect}(e_1, f_1)$.
3. Montrer que $(W^{\perp\Omega})^{\perp\Omega} = W$.

Exercice 4. Soit V un espace vectoriel de dimension m . Soit Ω une forme bilinéaire alternée sur V . Montrer qu'il existe une base $(u_1, \dots, u_k, e_1, \dots, e_n, f_1, \dots, f_n)$ de V telle que $\Omega = \sum_{i=1}^n e_i^* \wedge f_i^*$.

Exercice 5. Soit V un \mathbb{R} -espace vectoriel de dimension $2n$. Soit

$$J_0 = \begin{pmatrix} 0 & -\text{Id} \\ \text{Id} & 0 \end{pmatrix}.$$

On pose $\text{Sp}(2n, \mathbb{R}) = \{A \in \text{GL}_{2n}(\mathbb{R}), {}^tAJ_0A = J_0\}$.

1. Montrer que $\text{Sp}(2n, \mathbb{R})$ est un groupe stable par transposition.
2. Décrire $\text{Sp}(2, \mathbb{R})$.
3. Montrer que tout élément de $\text{Sp}(2n, \mathbb{R})$ est de déterminant 1.
4. Montrer que les valeurs propres de $A \in \text{Sp}(2n, \mathbb{R})$ peuvent être regroupées en paires $\lambda, \frac{1}{\lambda} \in \mathbb{R}$, $\lambda, \lambda^{-1} \in S^1$ et en quadruplets $\lambda, \frac{1}{\lambda}, \bar{\lambda}, \frac{1}{\bar{\lambda}}$.

Exercice 6. Le but de cet exercice est de montrer le théorème de non tassement dans le cas linéaire : si $\psi : \mathbb{R}^{2n} \rightarrow \mathbb{R}^{2n}$ est une application affine symplectique telle que $\psi(B(r)) \subset Z(R)$ alors $r \leq R$ (où $B(r)$ est la boule euclidienne de rayon r et $Z(R) = B(R) \times R^{2n-2}$ est un cylindre).

On va montrer le résultat pour $r = 1$. La norme considérée est la norme euclidienne. On note $(e_1, \dots, e_n, f_1, \dots, f_n)$ la base canonique (dans laquelle la forme symplectique est standard). On écrit $\psi = \psi_0 + z_0$ avec ψ_0 symplectique linéaire. On pose $u = {}^t\psi_0(e_1)$ et $v = {}^t\psi_0(f_1)$. On pose $a = e_1^*(z_0)$ et $b = f_1^*(z_0)$.

1. Montrer la condition $\psi(B(1)) \subset Z(R)$ peut se réécrire : pour tout $z \in B(1)$,

$$(\langle z, u \rangle + a)^2 + (\langle z, v \rangle + b)^2 \leq R^2.$$

2. Montrer que pour tous $u, v \in \mathbb{R}^2$, on a $\omega(u, v) \leq \|u\| \cdot \|v\|$.
3. En déduire le théorème de non tassement dans le cas $r = 1$.

Exercice 7. Soient (M_1, ω_1) et (M_2, ω_2) deux variétés symplectiques. On note p_1 et p_2 les projections de $M_1 \times M_2$ sur M_1 et M_2 .

1. Montrer que $\omega = p_1^*\omega_1 - p_2^*\omega_2$ est une forme symplectique que $M_1 \times M_2$.
2. Soit $\phi : M_1 \rightarrow M_2$. Montrer que ϕ est un symplectomorphisme si et seulement si son graphe est lagrangien dans $(M_1 \times M_2, \omega)$.

Exercice 8. Déterminer les sections lagrangiennes du fibré cotangent muni de la structure symplectique standard.

Exercice 9. Écrire une preuve du théorème de Darboux pour une variété de contact.

Exercice 10. On considère $S^{2n-1} \subset \mathbb{C}^n$, on note J la multiplication par i induite sur les espaces tangents. Pour tout $p \in S^{2n-1}$, on pose $\xi_p = T_p S^{2n-1} \cap J T_p S^{2n-1}$.

1. Montrer que ξ définit la structure de contact standard sur $T_p S^{2n-1}$.
2. Interpréter le champ de Reeb associé à la forme standard dans ce contexte.

Exercice 11. Soit n un entier non nul. On considère le tore T^3 muni de coordonnées (x, y, z) . On définit

$$\alpha = \sin(nz)dx + \cos(nz)dy.$$

Montrer que α est une forme de contact sur T^3 . Déterminer son champ de Reeb et les orbites périodiques associées.

Exercice 12. On considère $S^3 \subset \mathbb{R}^4$. Pour tout $a \in \mathbb{R}^*$, on considère la 1-forme sur S^3

$$\alpha_a = x_1 dy_1 - y_1 dx_1 + a(x_2 dy_2 - y_2 dx_2).$$

1. Montrer que α_a est une forme de contact pour tout $a \neq 0$.
2. Les structures de contact ξ_a associées sont-elles difféomorphes?
3. Déterminer le champ de Reeb associé à α_a ainsi que ses orbites périodiques.

Exercice 13. Soit $(M, \xi = \ker(\alpha))$ une variété de contact de dimension 3. Un champ de vecteurs sur une variété de contact est dit *de contact* si son flot préserve la structure de contact.

1. Montrer qu'un champ de Reeb est un champ de contact.
2. Dans $(\mathbb{R}^3, \xi_{std})$, construire un champ de contact qui n'est pas un champ de Reeb.
3. Soit X un champ de vecteurs sur M , montrer que les assertions suivantes sont équivalentes
 - (a) X est un champ de contact
 - (b) $L_X \alpha|_{\xi} = 0$.
4. Montrer le théorème de Libermann : l'application $f : X \mapsto \alpha(X)$ est une bijection entre les champs de vecteurs de contact et les fonctions lisses de M dans \mathbb{R} . Une telle fonction est appelée *hamiltonien de contact*.
5. Parmi les champs de contact, lesquels peuvent être des champs de Reeb?

Exercice 14. Écrire $S^3 \subset \mathbb{C}^2$ comme réunion de deux tores pleins. Décrire l'application de recollement.