

I) PARAMÉTRER LES SOUS-ESPACES VECTORIELSI.1) ESPACE PROJECTIF

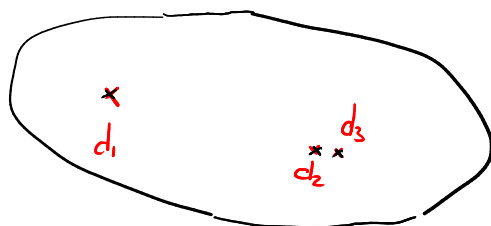
V espace vectoriel de dimension finie.

(droite de V) := sous-espace vectoriel de V de dimension 1.

$\mathbb{P}(V)$:= ensemble des droites de V .

→ On peut dire que 2 droites sont "proches"

dans $\mathbb{P}(\mathbb{R}^2)$

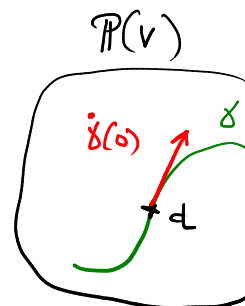


→ Topologie sur $\mathbb{P}(V)$

→ En fait on peut faire mieux que de la topologie sur $\mathbb{P}(V)$,
on peut faire de la géométrie différentielle

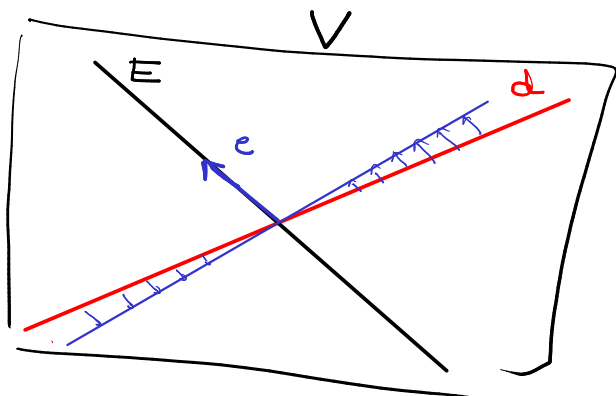
$\gamma:]-\varepsilon, \varepsilon[\longrightarrow \mathbb{P}(V)$ tel que $\gamma(0) = d \in \mathbb{P}(V)$

On peut donner un sens à $\dot{\gamma}(0) \in$ ESPACE TANGENT À $\mathbb{P}(V)$ en d
→ c'est la direction dans laquelle la droite est modifiée

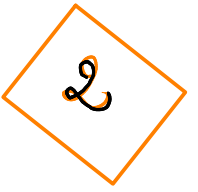


$$\text{Prop} \left[\begin{array}{l} T_d \mathbb{P}(V) \simeq V/d \quad \text{espace vectoriel de dim } (\dim V - 1) \\ \simeq E \quad \text{pour } E \subseteq V \text{ tq } E \oplus d = V \end{array} \right.$$

→ $\mathbb{P}(V)$ est de dimension $\dim V - 1$



I.2) GRASSMANNIENNE



On a considéré $\{ \text{sev de dim 1 de } V \}$

\rightarrow 1^{re} généralisation soit $k \in \mathbb{N}$ fixé

$$Gr_k(V) = \{ \text{sev de dim } k \text{ de } V \}$$

$$* Gr_1(V) = \mathbb{P}(V)$$

$$* Gr_{\dim V - 1}(V) = \{ \text{hyperplan de } V \} = \{ \text{noyau d'elt de } V^* \setminus \{0\} \} \xrightarrow[\text{vect}(-)]{\sim} \{ \text{droit de } V^* \} = \mathbb{P}(V^*)$$

\rightarrow Idem : on peut dire si 2 k -plans de V sont proches \rightarrow TOPOLOGIE

\rightarrow Idem : on peut voir $Gr_k(V)$ comme une variété lisse.

$$\underline{\text{Prop}} : \left[\text{soit } p \in Gr_k(V), T_p Gr_k(V) \simeq \text{Hom}(p, V/p) \text{ de dim } k \cdot (\dim V - k) \right]$$

$$\rightarrow Gr_k(V) \text{ est de dimension } k \cdot (\dim V - k)$$

I.3) VARIÉTÉ DE DRAPEAUX

Généraliser ... zoz zoz !

▷ droites de V

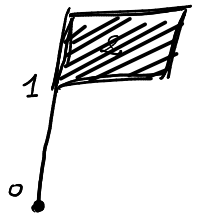
▷ k -plan de V

▷ (droit, plan, 3-plan, ...) tel que droit \subseteq plan \subseteq 3-plan $\dots \subseteq V$

"drapeau"

Def : On se donne $0 < k_1 < \dots < k_m < \dim(V)$ fixés

$$\mathcal{FL}_{k_1 < \dots < k_m}(V) = \{ (W_1, \dots, W_m) \mid \dim(W_i) = k_i, W_i \subseteq W_{i+1} \subseteq V \}$$



$$* \mathcal{FL}_{k_1}(V) = Gr_{k_1}(V)$$

$$* \mathcal{FL}_{k_1 < \dots < k_m}(V) \subseteq Gr_{k_1}(V) \times \dots \times Gr_{k_m}(V)$$

\rightarrow TOPOLOGIE INDUITE

\rightarrow STRUCTURE DE SOUS-VARIÉTÉ

3

Réciproquement, soit $\ell \in \mathcal{T}$ $v(\mu^{-1}(\ell)) = \{ p \in G_2(V) \mid \ell \subseteq p \} \simeq \mathbb{P}(V/\ell)$
 $\mathbb{P}_\ell^2 \subseteq \mathbb{M} \xleftarrow{(\mu)} \simeq \mathbb{P}_\ell^2$

Coordonnées sur $Gr_2(V)$ (bcbas)

4

Soit $X, Y \in \mathbb{C}^4$ tel que la matrice 4×2 $\hat{H} = [X; Y]$ soit de rang 2
(\hat{H} (X, Y) libre \rightarrow engendre un plan)

Alors $\text{Vect}(X, Y) \in \mathbb{M}$

de plus si $P \in GL_2(\mathbb{C})$ et $\hat{H}P = [X'; Y']$

Alors $\text{Vect}(X, Y) = \text{Vect}(X', Y')$ en effet $\begin{cases} X' = aX + bY \\ Y' = cX + dY \end{cases}$ si $P = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}$

Et est donné \hat{H} et \hat{H}' tels que $\text{Vect}(X, Y) = \text{Vect}(X', Y')$

$\exists! P \in GL_2$ tq $\hat{H}' = \hat{H}P$

dès lors $Gr_2(V) \simeq \{ \hat{H} \in \mathcal{M}_{4 \times 2}(\mathbb{C}) \mid \text{rk } \hat{H} = 2 \} / GL_2(\mathbb{C})$

Soit $[\hat{H}] \in Gr_2(V)$ tq $\hat{H} = \begin{bmatrix} P \\ Q \end{bmatrix}$ et $P \in GL_2(\mathbb{C})$

Alors $[\hat{H}] = [\hat{H}P^{-1}]$ et $\hat{H}P^{-1} = \begin{bmatrix} \text{id}_2 \\ M \end{bmatrix}$ avec $M \in \mathcal{M}_2(\mathbb{C})$

donc sur $Gr_2(V) \cap \{ P \in GL_2(\mathbb{C}) \}$ (ouvert) $\simeq \mathcal{M}_2(\mathbb{C})$

$\left[\begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \\ 0 & 1 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \right] \longleftarrow M$

localement
au vois de
 $\text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right)$ se donner
un 2-plan de V c'est se
donner une matrice 2×2

droit associée à M

$\{ V_1 \subseteq V_2 \subseteq V \mid \dim V_1 = 1 \subseteq W$

$\begin{matrix} \uparrow & \uparrow & \uparrow & \uparrow \\ M \mapsto \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \mapsto \text{Vect} \left(\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right) \in \mathbb{M} \\ \uparrow \\ [A; B] \end{matrix}$

$\mathbb{T} \supseteq \{ V_1 \subseteq V_2 \mid \dim(E_1) = 1 \}$
 \parallel
 $\mathbb{P}(V_2)$

On $V_2 \simeq \left\{ \overline{z}_0 \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \overline{z}_1 \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \mid \overline{z}_i \in \mathbb{C} \right\} \simeq \left\{ \begin{pmatrix} \text{id}_2 \\ M \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \overline{z}_0 \\ \overline{z}_1 \end{pmatrix} \mid (\overline{z}_0, \overline{z}_1) \in \mathbb{C}^2 \right\}$

Ainsi $V_1 \subseteq V_2$ est $\text{Vect} \left(\begin{pmatrix} \text{id}_2 \\ M \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \overline{z}_0 \\ \overline{z}_1 \end{pmatrix} \right)$ pour un certain $(\overline{z}_0, \overline{z}_1) \in \mathbb{C}^2 \setminus \{0\}$

c'est l'ensemble $\{ (\overline{z}_0, \overline{z}_1, \overline{z}_2, \overline{z}_3) \in V \mid \begin{pmatrix} \overline{z}_2 \\ \overline{z}_3 \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} \overline{z}_0 \\ \overline{z}_1 \end{pmatrix} \}$

donc le droit $[\overline{z}_0 : \overline{z}_1 : \overline{z}_2 : \overline{z}_3]$ avec $\begin{pmatrix} \overline{z}_2 \\ \overline{z}_3 \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} \overline{z}_0 \\ \overline{z}_1 \end{pmatrix}$

QUADRIQUE DES TWISTEURS RÉELS

5

Sur $\mathbb{P}^3 = \mathbb{T}$ On pose $\Sigma([\underline{Z}]) = Z_0 \bar{Z}_2 + Z_1 \bar{Z}_3 - Z_2 \bar{Z}_0 - Z_3 \bar{Z}_1$

$$\ell = \left\{ \begin{pmatrix} Z_2 \\ Z_3 \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} Z_0 \\ Z_1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\mathcal{N} = \{ \Sigma = 0 \} \text{ quadrique réelle } \subseteq \mathbb{T}$$

(dim = 5)

$$\Sigma([\underline{Z}]) = \begin{pmatrix} Z_0 \\ Z_1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \bar{Z}_2 \\ \bar{Z}_3 \\ -\bar{Z}_0 \\ -\bar{Z}_1 \end{pmatrix}$$

$$\ell \subseteq \mathcal{N}$$

$$\text{ssi} \quad \begin{pmatrix} M \\ 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} Z_0 \\ Z_1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} \bar{M} \\ -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \bar{Z}_0 \\ \bar{Z}_1 \end{pmatrix} = 0$$

$$\text{ssi} \quad (Z_0, Z_1) \cdot (\text{id}_2 \ M^t) \begin{pmatrix} \bar{M} \\ -\text{id}_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \bar{Z}_0 \\ \bar{Z}_1 \end{pmatrix} = 0$$

$$\text{ssi} \quad (Z_0, Z_1) (\bar{M} - M^t) \begin{pmatrix} \bar{Z}_0 \\ \bar{Z}_1 \end{pmatrix} = 0$$

$$\text{ssi} \quad \bar{M} = M^t$$

$$\text{ssi} \quad M^* = M$$

$$\mathbb{T} \longleftrightarrow \mathbb{T}$$

$$U$$

$$U$$

Matrices
hermitiennes
2x2

$$\longleftrightarrow$$

$$\mathcal{N}$$

$$S$$

$\mathbb{R}^{3,1}$
espace
de Minkow

ESPACE DE MINK.

$$\mathbb{R}^{3,1} = \left(\mathbb{R}^4 + \text{forme quadratique } g \right)$$

$$-dx^2 - dy^2 - dz^2 + dt^2$$

signature (1,3)

On a une isométrie

$$\mathbb{R}^{3,1} \xrightarrow{\sim}$$

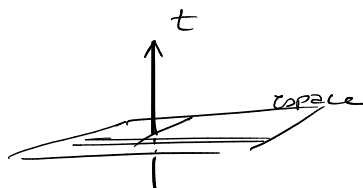
$$\{ \text{Matrices } 2 \times 2 \text{ hermitiennes} \} + \det$$

$$(x, y, z, t) \longmapsto$$

$$\begin{pmatrix} t-z & x-iy \\ x+iy & t+z \end{pmatrix}$$

$$\det = t^2 - x^2 - y^2 - z^2$$

Espace-temps



Si $(x, y, z) = \gamma(t)$ chemin de l'espace-temps.

$$dl^2 = dx^2 + dy^2 + dz^2 - dt^2$$

$$= (\gamma'^2 - 1) dt^2$$

Soit $\gamma \subseteq \mathbb{P}^1$ et f homomorphe sur $U \subseteq \mathcal{N} \subseteq \mathbb{T}$

mettons $U = (z_0 \neq 0)$ $f(\frac{z_1}{z_0}, \frac{z_2}{z_0}, \frac{z_3}{z_0}) = f(u, v, w)$

Alors pour $(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^{3,1}$

on pose $L_{x,y,z,t}$ la sphère image $\subseteq \mathcal{N}$.

$$L_{x,y,z,t} = \left\{ \left(\frac{z_i}{z_0} \right) = \Gamma_{x,y,z,t} \left(\frac{z_i}{z_0} \right) \right\}$$

$$\Phi(x, y, z, t) = \int_{\gamma} f$$

$$= \int_{\gamma \subseteq \mathbb{P}^1} f\left(\frac{z_1}{z_0}, \frac{(t-z)z_0 + (x-iy)z_1}{z_0}, \frac{(x+iy)z_0 + (t+z)z_1}{z_0}\right)$$

$$\begin{matrix} \mathbb{P}^1 \\ [z] \mapsto [z_0 : z_1] \end{matrix}$$

$$\downarrow \quad \zeta = \frac{z_1}{z_0}$$

$$= \int_0^\infty f(\zeta, (t-z) + (x-iy)\zeta, (x+iy) + (t+z)\zeta) d\tau \quad \gamma = \zeta \in \mathbb{R} \cup \{\infty\}$$

On calcule (dérivées so $\int d\zeta$)

$$\frac{\partial}{\partial x} \Phi, \quad \frac{\partial}{\partial x^2} \Phi, \quad \frac{\partial}{\partial y} \Phi \dots$$

$$[\dots] \quad \frac{\partial^2 \Phi}{\partial x^2} + \frac{\partial \Phi}{\partial y^2} + \frac{\partial^2 \Phi}{\partial z^2} - \frac{\partial^2 \Phi}{\partial t^2} = 0$$

Φ onde !

$$\mathbb{M} = \text{Gr}_2(\mathbb{C}^4)$$

$$\longleftrightarrow$$

$$\mathbb{T} = \mathbb{P}_{\mathbb{C}}^3$$

$$\cup$$

$$\mathbb{R}^{3,1} \simeq \left\{ \begin{matrix} \text{matrices} \\ \text{hermitiennes} \\ 2 \times 2 \end{matrix} \right\}$$

$$\longleftrightarrow$$

$$\mathcal{N}^5 \text{ quadrique réelle.}$$

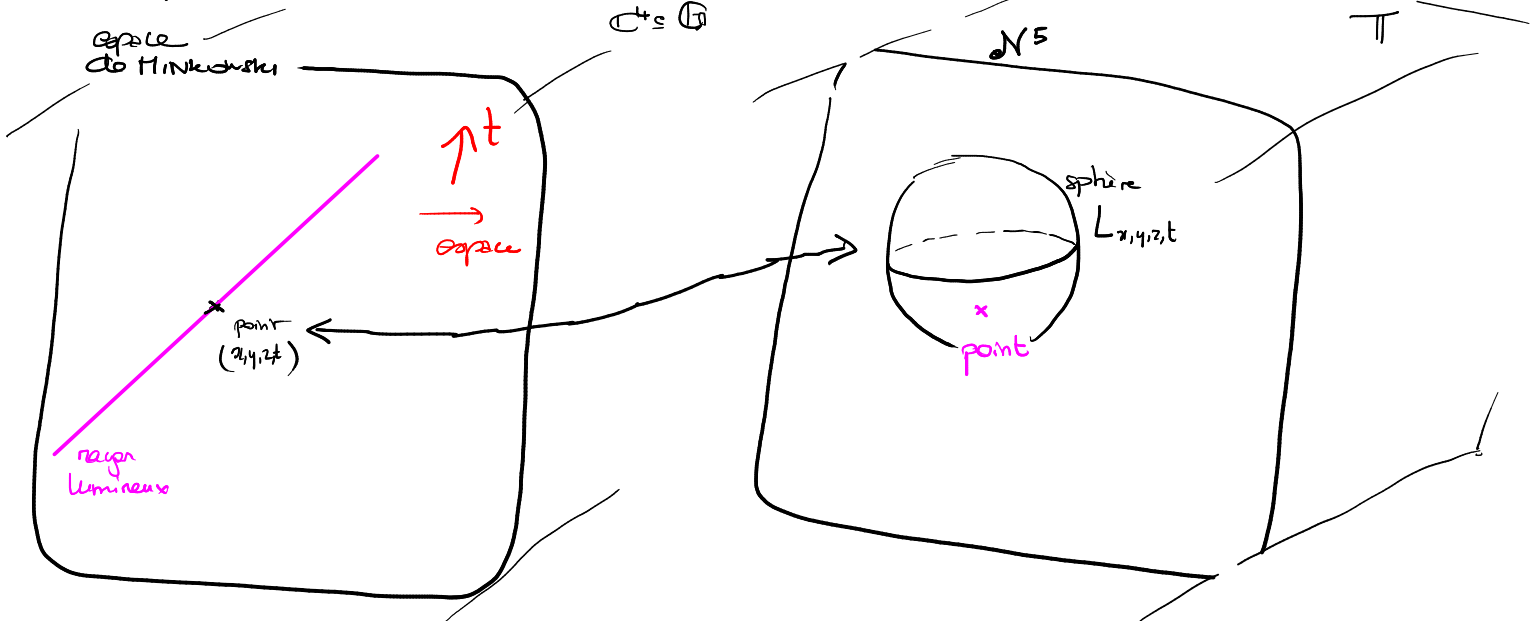
$$\uparrow$$

espace
de Minkowski

$$\mathbb{C}^4 \simeq \mathbb{Q}$$

$$\mathcal{N}^5$$

$$\mathbb{T}$$



$$\text{Onde : } \Phi(x, y, z, t) \\ (\text{vitesse} = c) \quad \square \Phi = 0$$

$$\longleftrightarrow$$

fonction holo f
sur un vois. de γ de $L_{x,y,z,t}$

Conjugaison sur $\mathbb{P}^3 = \mathbb{P}$

$$\text{Conj} : \mathbb{P}^3 \longrightarrow \mathbb{P}^3$$

$$[z_0 : z_1 : z_2 : z_3] \mapsto [\bar{z}_3 : -\bar{z}_2 : -\bar{z}_1 : \bar{z}_0]$$

(Conj a des pts fixes... étrange!)

Ala $\text{Conj}^2 = \text{id}$ et $\mathbb{P}' \simeq \ell \subseteq \mathbb{P}^3$ est stable par Conj (ds son ensemble)
 soi (CALCUL EXO) $M^* = M$ (M hermitienne)

$$\begin{array}{c} \mathbb{W} / \mathcal{H}_2(\mathbb{C}) \\ \swarrow \quad \searrow \\ * \subset \mathcal{H}_2(\mathbb{C}) \quad \mathbb{T}_{\mathcal{H}_2(\mathbb{C})} \subset \text{Conj} \end{array}$$

$$\mathcal{H}_2(\mathbb{C})^{\text{Fix}(\ast)} = \left\{ \begin{array}{l} \text{matrices} \\ \text{hermitiennes} \end{array} \right\} \simeq \mathbb{R}^{3,1} \quad \text{espace-temps.}$$

$$\rightarrow \mathbb{R}^3 \times \mathbb{R}$$

métrique $+dx^2 - dy^2 - dz^2 + dt^2$

$$\begin{pmatrix} t-z & x-iy \\ x+iy & t+z \end{pmatrix} \longleftarrow (x, y, z, t)$$

$$\det(M) = t^2 - x^2 - y^2 - z^2$$

Résumé

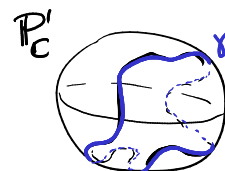
$$\begin{array}{c} \mathbb{W}^I \subseteq \mathbb{W} \\ \swarrow \quad \searrow \quad \searrow \\ \mathbb{M}^I \quad \quad \quad \mathbb{T}^I \subseteq \mathbb{T} \\ \parallel \quad \quad \quad \cup \\ \mathbb{R}^{3,1} \simeq \mathcal{H}_2(\mathbb{C})^{\text{Fix}(\ast)} \subseteq \mathcal{H}_2(\mathbb{C}) \subseteq \mathbb{M} \quad \text{ouvert} \quad \mathbb{T}^I \subseteq \mathbb{T} \\ \text{sous-variété réelle} \end{array}$$

$$(x, y, z, t) \xrightarrow{\quad \quad \quad} \left\{ [z_0 : z_1 : z_2 : z_3] \mid \begin{pmatrix} z_2 \\ z_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} t-z & x-iy \\ x+iy & t+z \end{pmatrix} \begin{pmatrix} z_0 \\ z_1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\begin{array}{c} \text{Is} \\ \mathbb{P}_{\mathbb{C}}^1 \end{array} \quad \downarrow \quad [z_0 : z_1]$$

Soit $f : \mathbb{T}^I \rightarrow \mathbb{C}$ ~~méromorphe~~

Et soit $\delta \subseteq \mathbb{P}_{\mathbb{C}}^1$ courbe (réelle) fermée : lacet



Ala pour $m = (x, y, z, t) \in \mathbb{R}^{3+1}$

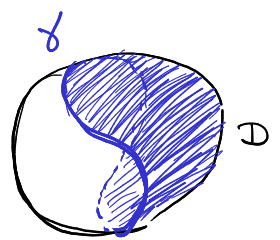
$$\text{on a } \gamma_m \subseteq L_{x,y,z,t} \subseteq \mathbb{T}^I$$

$$\downarrow \quad \downarrow$$

$$\gamma \subseteq \mathbb{P}_{\mathbb{C}}$$

et on peut considérer

$$\phi(m) = \int_{\gamma_m} f$$



$$\int_{\gamma} f = \int_D df$$

$$\phi(m) = \pi \times \text{nombre de zéros de } f \text{ (d'indice 1) sur } L_m$$

$$df \in \Omega^1(\mathbb{T}^I)$$

$$df|_{L_{x,y,z,t}} \in \Omega^1(\mathbb{P}^1)$$

→ singularités.

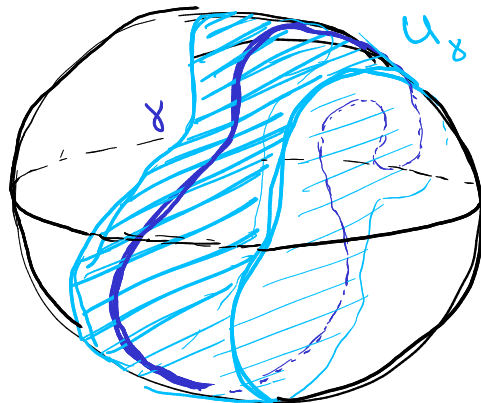
$$\text{Soit } [z_0 : z_1 : z_2 : z_3] \in L_m$$

$$\text{Ala } f([z]) = \sum_{z_0 \neq 0} f_0\left(\frac{z_1}{z_0}, \frac{z_2}{z_0}, \frac{z_3}{z_0}\right) = f_0\left(\frac{z_1}{z_0}, \frac{z_2}{z_0}, \frac{z_3}{z_0}\right) = f_0\left(\frac{z_1}{z_0}, \frac{z_2}{z_0}, \frac{z_3}{z_0}\right)$$

$$f_0\left(\frac{z_1}{z_0}, \frac{z_2}{z_0}, \frac{z_3}{z_0}\right) = f_0\left(\frac{z_1}{z_0}, \frac{z_2}{z_0}, \frac{z_3}{z_0}\right) = f_0\left(\frac{z_1}{z_0}, \frac{z_2}{z_0}, \frac{z_3}{z_0}\right)$$

→ f hdb sur un orb de γ !

⚡ Ajouter à f une fonction hdb définie sur $D \subseteq \mathbb{P}^1$ tel que $\gamma \cong \partial D$, $U_0 \subseteq D$ ne change pas ϕ



$$(x, y, z, t) \in \mathbb{R}^{3+1}$$

$$\Phi(x, y, z, t) = \int_{\mathbb{R}} f(d, (z+t) + d(x+iy), (x-iy) + (t-z)d) dd$$

$$\partial_x \Phi = \int_{\mathbb{R}} (\partial_2 f \times d + \partial_3 f) dd$$

$$\partial_x^2 \Phi = \int_{\mathbb{R}} (\partial_2^2 f \times d^2 + 2d \partial_{2,3}^2 f + \partial_3^2 f) dd$$

$$\partial_y \Phi = i \int_{\mathbb{R}} (\partial_2 f \times d - \partial_3 f) dd$$

$$\begin{aligned} \partial_y^2 \Phi &= i \int_{\mathbb{R}} i \partial_2^2 f \times d^2 - 2i d \partial_{2,3}^2 f + i \partial_3^2 f \\ &= \int_{\mathbb{R}} -\partial_2^2 f \times d^2 + 2d \partial_{2,3}^2 f - \partial_3^2 f \end{aligned}$$

$$\partial_z \Phi = \int_{\mathbb{R}} \partial_2 f - d \partial_3 f$$

$$\partial_z^2 \Phi = \int_{\mathbb{R}} \partial_2^2 f - 2d \partial_{2,3}^2 f + d^2 \partial_3^2 f$$

$$\partial_t \Phi = \int_{\mathbb{R}} \partial_2 f + d \partial_3 f$$

$$\partial_t^2 \Phi = \int_{\mathbb{R}} \partial_2^2 f + 2d \partial_{2,3}^2 f + d^2 \partial_3^2 f$$

$$(-\partial_x^2 - \partial_y^2 - \partial_z^2 + \partial_t^2) \Phi = \int_{\mathbb{R}} 4d \partial_{2,3}^2 f - 4d \partial_{2,3}^2 f = 0$$

$$l = \left\{ [\underline{z}] \mid \begin{pmatrix} \bar{z}_2 \\ \bar{z}_3 \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} \bar{z}_0 \\ \bar{z}_1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\text{conj} = [\bar{z}_0 : \bar{z}_1 : \bar{z}_2 : \bar{z}_3] \mapsto [\bar{z}_3 : -\bar{z}_2 : -\bar{z}_1 : \bar{z}_0]$$

$$\begin{aligned} \text{conj}(l) &= \left\{ [\bar{z}_3 : -\bar{z}_2 : -\bar{z}_1 : \bar{z}_0] \mid \begin{pmatrix} \bar{z}_2 \\ \bar{z}_3 \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} \bar{z}_0 \\ \bar{z}_1 \end{pmatrix} \right\} \\ &= \left\{ [w_0 : w_1 : w_2 : w_3] \mid \begin{pmatrix} -\overline{w_1} \\ -\overline{w_0} \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} \overline{w_3} \\ \overline{w_2} \end{pmatrix} \right\} \\ &= \left\{ [\underline{w}] \mid \begin{pmatrix} w_1 \\ w_0 \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} w_3 \\ -w_2 \end{pmatrix} \right\} \end{aligned}$$

$$\begin{pmatrix} w_2 \\ w_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} w_3 \\ -w_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} M^{-1} \begin{pmatrix} -w_1 \\ w_0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} M^{-1} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} w_0 \\ w_1 \end{pmatrix} = \overline{JM}^{-1} \begin{pmatrix} w_0 \\ w_1 \end{pmatrix}$$

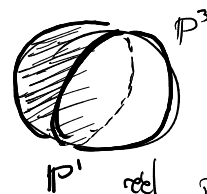
$$\begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -c & -d \\ a & b \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -d & c \\ -b & -a \end{pmatrix} = -\det(M) (M^{-1})^t$$

donc $\overline{JM}^{-1} = \overline{-\det(M) (M^{-1})^t}^{-1} = \left(-\frac{1}{\det}\right) \overline{M}^t \simeq M^t = M^*$

point fixes

$$\begin{cases} z_0 = \bar{z}_3 \\ z_1 = -\bar{z}_2 \end{cases} \quad \text{courbe}$$

$$\{ [z : t : -\bar{t} : \bar{z}], [z : \bar{t}] \}$$



Sur \mathbb{P}^3 on pose $\Sigma([Z]) = Z_0 \bar{Z}_2 + Z_1 \bar{Z}_3 - Z_2 \bar{Z}_0 - Z_3 \bar{Z}_1$

$$\ell = \left\{ \begin{pmatrix} Z_2 \\ Z_3 \end{pmatrix} = M \begin{pmatrix} Z_0 \\ Z_1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\mathcal{N} = \{ \tau = 0 \}$$

$$\ell \subseteq \mathcal{N}$$

$$\Sigma([Z]) = [Z] \cdot \begin{pmatrix} Z_2 \\ Z_3 \\ -Z_0 \\ -Z_1 \end{pmatrix}$$

$$\text{ssi} \quad \left(\begin{pmatrix} \text{id}_2 \\ M \end{pmatrix} \begin{pmatrix} Z_0 \\ Z_1 \end{pmatrix} \right) \cdot \left(\begin{pmatrix} \bar{M} \\ -\text{id}_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \bar{Z}_0 \\ \bar{Z}_1 \end{pmatrix} \right) = 0$$

$$\text{ssi} \quad (Z_0, Z_1) \cdot (\text{id}_2 \ M^t) \begin{pmatrix} \bar{M} \\ -\text{id}_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \bar{Z}_0 \\ \bar{Z}_1 \end{pmatrix} = 0$$

$$\text{ssi} \quad (Z_0, Z_1) (\bar{M} - M^t) \begin{pmatrix} \bar{Z}_0 \\ \bar{Z}_1 \end{pmatrix} = 0$$

$$\text{ssi} \quad \bar{M} = M^t$$

$$\text{ssi} \quad M^* = M$$

$$\bar{\mathcal{M}} = \text{Gr}_2(\mathbb{C}^4)$$

$$\longleftrightarrow$$

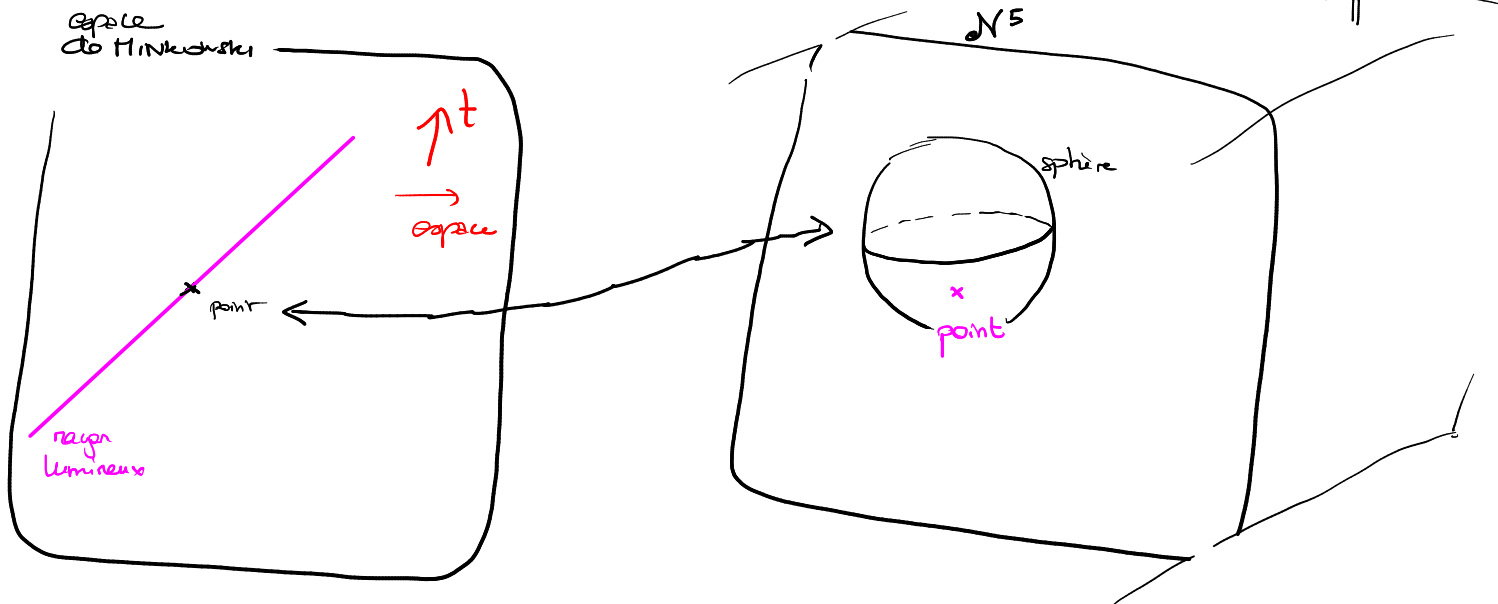
$$\mathbb{T} = \mathbb{P}_{\mathbb{C}}^3$$

$$\cup$$

$$\mathbb{R}^{3,1} \simeq \left\{ \begin{array}{l} \text{matrices} \\ \text{hermitiennes} \\ 2 \times 2 \end{array} \right\}$$

$$\longleftrightarrow$$

$$\mathcal{N}^5 \text{ quadrique réelle.}$$



Onde : $f(x, y, z, t)$
 (vitesse = c)
 $\square f = 0$

$$\longleftrightarrow$$

fonction holo
 sur un vois. de γ de $L \times yzt$

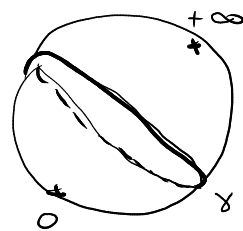
$$\int_0^{2\pi} e^{it} dt = -i \int_0^{2\pi} e^{\gamma(t)} \frac{d\gamma(t)}{\gamma(t)} = -i \int_{\gamma} \frac{e^s}{s} ds$$

$$d\gamma(t) = \dot{\gamma}(t) dt = i \gamma(t) dt$$

$$\int_0^{2\pi} e^{-e^{it}} dt = -i \int_{\gamma} \frac{e^{-s}}{s} ds$$

$$\sim \int_0^{2\pi} \frac{ds}{s} \quad \text{pôle simple}$$

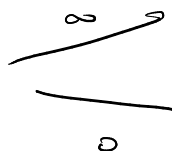
$$\sim \int_{\gamma} \frac{e^s}{s} ds \quad \dots \text{pas simple}$$



$$\sim \int_0^{\infty} \frac{e^{-s}}{s} ds = s e^{-1/s'} d(1/s') = -\frac{e^{-1/s'}}{s'} ds' \quad \text{pas simple}$$

$$\sim \int_0^{\infty} \frac{ds}{s} \quad \text{pôle simple}$$

$$\int_0^{2\pi} e^{e^{it}} dt = -i \int_0^{2\pi} \frac{e^{e^{it}}}{e^{it}} dt = -i \int_{\gamma} \frac{e^s}{s} ds$$



$$\frac{e^s}{s} \quad \text{pôle pas gâté.}$$

$$\frac{e^s}{s} \quad \text{pôle simple.} \quad \text{residu} = e$$

$$\frac{e^s}{s} = \frac{e^{1+s+\dots}}{s} = e^1 \cdot \frac{e^s}{s} + o(1)$$

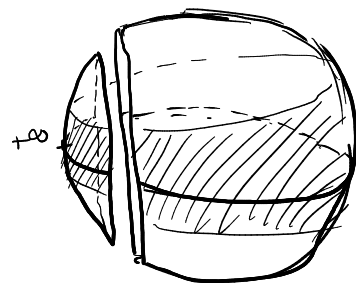
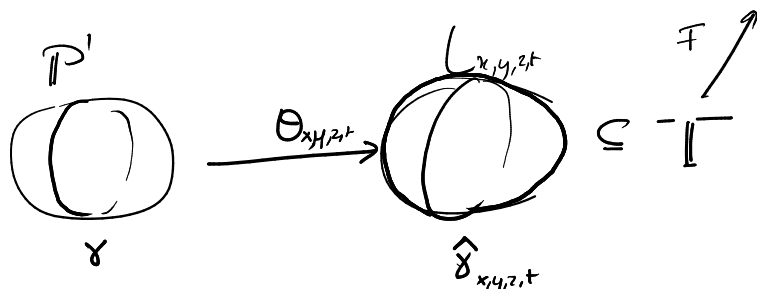
$$= e^1 \cdot \frac{1+s+\dots}{s} + o(1)$$

$$\int_{\gamma \subseteq L_{x,y,z,t}} F = \int_0^{\infty} f(s, (t)_{t \in \gamma}, \dots) ds$$

$$\parallel \int_{\gamma \subseteq \mathbb{P}^1} (F \circ \theta) d\theta$$

Ex de F:

$$\exp\left(\exp\left(\frac{1}{z-i}\right)\right)$$



$$\theta: [z_0:z_1] \mapsto [z_0:z_1:z_2:z_3]$$

$$\begin{pmatrix} z_2 \\ z_3 \end{pmatrix} = \Pi \begin{pmatrix} z_0 \\ z_1 \end{pmatrix}$$

$$\theta(s) = (s, \frac{1}{s}, \frac{1}{s}, \frac{1}{s})$$

$$d\theta = (1, (-) \cdot (-)) ds ?$$