

Homotopies

homotopie, classes d'homotopies

Soient X et Y deux espaces topo.

toutes les topas seront supposées
séparées

On note $\mathcal{C}(X, Y)$ l'ensemble des app. continues $f: X \rightarrow Y$.

Il est muni de la topologie "compacte-ouverte" où une sous-base
sont les ouverts

$$\mathcal{U}(K, V) = \{ f \in \mathcal{C}(X, Y) \mid f(K) \subseteq V \}$$

où $K \subseteq X$ est compact et $V \subseteq Y$ un ouvert.

$$\left(A \subseteq \mathcal{C}(X, Y) \text{ est ouvert ssi } \forall f_0 \in A, \exists (K_i, V_i)_{i \in I} \text{ fini} \right. \\ \left. \text{ tq } \bigcap_{i \in I} \underbrace{\mathcal{U}(K_i, V_i)}_{f_0} \subseteq A \right)$$

On note $I = [0, 1] \subseteq \mathbb{R}$ le segment.

Si $f, g \in \mathcal{C}(X, Y)$, une homotopie de f à g est

$$F \in \mathcal{C}(X \times I, Y)$$

telle que

$$F(\cdot, 0) = f \quad \text{et} \quad F(\cdot, 1) = g$$

Si X est "raisonnable" alors

$$(F \text{ homotopie}) \Leftrightarrow x \mapsto F(x, -) \text{ continue.}$$



On note alors $F: f \simeq g$. S'il existe une hom. de f à g , on dit que f est homotope à g noté $f \simeq g$. On définit une relation sur $\mathcal{C}(X, Y)$ qui est une relation d'équivalence via

la composition $F: f \simeq g, G: g \simeq h$

$$(F * G)(x, t) = \begin{cases} F(x, 2t) & \text{si } t \leq \frac{1}{2} \\ G(x, 2t - 1) & \text{si } t \geq \frac{1}{2} \end{cases}$$

$$F * G: f \simeq h.$$

On note $[X, Y]$ l'ens. des classes d'hom d'app. continues de X à Y .

$$[X, Y] := \mathcal{C}(X, Y) / \simeq$$

On note $[f]$ la classe d'hom de f .

Si f est hom à une app constante g_0 , on dit que f est hom à zéro, nulhomotopique.

Si X est muni d'un point de base x_0 ((X, x_0) est un espace pointé), on définit

$$F: f \simeq g \text{ rel } x_0 \Leftrightarrow F: f \simeq g \text{ et } F(x_0, t) = f(x_0).$$

Si (Y, y_0) est aussi pointé, on définit

$$[X, x_0; Y, y_0] = \mathcal{C}(X, x_0; Y, y_0) / \simeq \text{ rel } x_0$$

$$\hookrightarrow f(x_0) = y_0.$$

De même, si $A \subseteq X$, $B \subseteq Y$ alors on définit

$$\mathcal{C}(X, A; Y, B) = \{ f \in \mathcal{C}(X, Y) \mid f(A) \subseteq B \}.$$

et $[X, A; Y, B]$...

Cas des variétés différentiables

Si X et Y sont des variétés différentiables on note

$$\mathcal{C}^\infty(X, Y) \subseteq \mathcal{C}(X, Y)$$

l'ens. des app \mathcal{C}^∞ de X à Y .

On définit la notion d'homotopie \mathcal{C}^∞ :

$$F: f \simeq_{\mathcal{C}^\infty} g \quad \text{ssi} \quad F: f \simeq g \quad \text{et} \quad F \in \mathcal{C}^\infty$$

$$\text{On note alors } [X, Y]_{\mathcal{C}^\infty} = \mathcal{C}^\infty(X, Y) / \simeq_{\mathcal{C}^\infty}$$

Fait l'appli $[X, Y]_{\mathcal{C}^\infty} \longrightarrow [X, Y]$ est bijective.

Idée de la preuve

1) Si $f_0 \in \mathcal{C}(X, Y)$, $\exists f \in \mathcal{C}^\infty(X, Y)$ arbitrairement proche de f_0 en topologie \mathcal{C}^0 . Si $Y \subseteq \mathbb{R}^N$ (toujours vrai par Whitney), on peut $\forall \varepsilon \in \mathcal{C}(X, \mathbb{R}_+^*)$, $\exists f \in \mathcal{C}^\infty(X, Y)$

$$(*) \quad \|f(x) - f_0(x)\| \leq \varepsilon(x)$$

2) Si Y est muni d'une métrique riemannienne complète,
 $(*) \Rightarrow$ il existe un unique chemin géodésique

G_m pose

$$\gamma_t(x) = "(1-t)f_0(x) + t f(x)" \quad F(-, t) = \partial_t$$

et on a $F: f \cong f_0$.

Espaces compactement engendrés.

Idée. G_m définit une classe d'espaces "raisonnables" vérifiant que
 quels que soient X et Z , pour Y raisonnable, l'application

$$\begin{array}{ccc} \mathcal{C}(X \times Y, Z) & \xrightarrow{\quad} & \mathcal{C}(X, \mathcal{C}(Y, Z)) \\ f & \xmapsto{\quad} & x \mapsto f(x, -) \end{array}$$

est une bijection, et même un homéomorphisme.

Corollaire Si X est raisonnable $\mathcal{C}(X \times I, Y) \cong \mathcal{C}(I, \mathcal{C}(X, Y))$

Def. Un espace topologique X est compactement engendré

si $\forall A \subseteq X$,

A ouvert $\Leftrightarrow A \cap K$ est ouvert dans K
 $\forall K \subseteq X$ compact

(A fermé $\Leftrightarrow A \cap K$ est fermé dans K
 $\forall K \subseteq X$ compact

Exemples

1) Si X est métrisable (ou plus généralement à base dénombrable), X est compactement engendré : en effet, si $x_n \rightarrow x_\infty$

$K = \{x_n \mid n \in \mathbb{N}\} \cup \{x_\infty\}$ est compact.

2) Si X est localement compact, X est compactement engendré.

Remarque X compactement engendré $\Leftrightarrow X$ est un quotient séparé d'un espace localement compact.

3) Tout espace cellulaire (ou CW-complexes) est compactement engendré.


Prop Si Y est compactement engendré, $\forall X, \forall Z$,

$$\mathcal{C}(X \times Y, Z) \equiv \mathcal{C}(X, \mathcal{C}(Y, Z))$$

↳ homéomorphisme

Exemples d'espaces non compactement engendrés

1) $\mathcal{C}([0, 1], \mathbb{R}) \subseteq (0, 1)^{\mathbb{R}}$ muni de la convergence simple

2) $X = \left(\bigvee_{n \in \mathbb{N}} S_n^1 \right) \times \left(\bigvee_{t \in \mathbb{R}} S_t^1 \right)$ 

Exemples d'ensembles de classes d'homotopie

1) Si X est quelconque et $\{*\}$ un espace réduit à un point,

$$[\{*\}, X] = \pi_0(X) = \left\{ \text{comp. connexes} \underset{\text{par arcs}}{\text{de } X} \right\}.$$

Si $n \in \mathbb{N}$, on note $S^n = \{(x_0, \dots, x_n) \in \mathbb{R}^{n+1} \mid \sum x_i^2 = 1\}$.

$$p_n = (1, 0, \dots, 0) \in S^n$$

Si (X, x_0) est pointé, on a $S^0 = \bullet$

$$[S^0, p_0; X, x_0] = \pi_0(X, x_0)$$

↳ ensemble $\pi_0(X)$ pointé
avec la comp. connexe de x_0 .

2) Si (X, x_0) est connexe par arcs, on a

$$[S^1, p_1; X, x_0] = \pi_1(X, x_0)$$

c'est le groupe fondamental de X en x_0 .

Rappelons que si x_1 ^{même comp connexe par arc que celle de x_0} $\in X$, on a un isomorphisme

$$\pi_1(X, x_0) \xrightarrow{\sim} \pi_1(X, x_1)$$

par conjugaison. On a $[S^1, X] = \pi_1(X, x_0) / \text{conj} = \pi_1(X) / \text{conj}$

(classes d'homotopie libre de lacets)

Avec $X = \mathbb{D}^1$, on a $\pi_1(X) = \mathbb{F}_2$
↳ groupe libre à 2 générateurs

3) Si X est raisonnable,

$$[X, Y] = \pi_0(\mathcal{C}(X, Y))$$

en effet,

$$f \simeq g \Leftrightarrow \exists c \in \mathcal{C}(I, \mathcal{C}(X, Y)) \text{ tq } \begin{cases} c(0) = f \\ c(1) = g \end{cases}$$

Type d'homotopie, invariants d'homotopie.

Déf. Si X et Y sont deux espaces, une application $f \in \mathcal{C}(X, Y)$ est une équivalence d'homotopie (homéotopie) s'il existe $g \in \mathcal{C}(Y, X)$

telles que

$$g \circ f \simeq \text{id}_X \quad f \circ g \simeq \text{id}_Y.$$

On dit que g (qui est aussi une éq. d'hom.) est un inverse homotopique à f .

La relation "il existe une équivalence d'homotopie de X à Y " notée $X \simeq Y$ est une relation d'équivalence. Une classe d'homotopie est un type d'homotopie

$X \simeq Y \Leftrightarrow X$ et Y ont le même type d'homotopie.

On obtient ainsi un foncteur

$$\mathcal{T}_{\text{op}} \longrightarrow \mathcal{T}_{\text{yp}}$$

$$\mathcal{C}(X, Y) = \mathcal{H}\text{om}(X, Y) \longmapsto \mathcal{H}\text{om}([X], [Y]) = [X, Y]$$

$$\mathcal{C}(X, Y) \times \mathcal{C}(Y, Z) \longrightarrow \mathcal{C}(X, Z) \longmapsto \begin{array}{ccc} [X, Y] \times [Y, Z] & \longrightarrow & [X, Z] \\ [f], [g] & \longmapsto & [g \circ f] \end{array}$$

Un invariant d'homotopie est un foncteur $\text{Top} \longrightarrow \mathcal{C}$ où
 $X \longmapsto i(X)$

\mathcal{C} est une catégorie, par exemple, de groupes, de modules, de modules gradués) qui factorise à travers Typ .

$$X \longmapsto i(X)$$

$$\begin{aligned} X \simeq Y &\longmapsto i(X) \cong i(Y) \\ [X, Y] &\xrightarrow{i} \text{Hom}(i(X), i(Y)) \\ i(g \circ f) &= i(g) \circ i(f). \end{aligned}$$

Rétraction, rétraction par déformation

Def Soit $A \subseteq X$ un fermé dans un espace X . Une rétraction de X sur A est $r \in \mathcal{C}(X, A)$ telle que $r|_A = \text{id}_A$.

Une rétraction par déformation de X sur A est $R \in \mathcal{C}(X \times I, X)$ telle que

$$R(-, 0) = \text{id}_X \quad R(x, 1) \in A \quad \forall x \in X,$$

$$R(a, t) = a \quad \forall a \in A, \forall t \in I.$$

Une rétraction par déformation faible de X sur A est $R \in \mathcal{C}(X \times I, X)$ tq

$$R(-, 0) = \text{id}_X \quad R(x, 1) \in A \quad \forall x \in X,$$

$$R(a, 1) = a$$

Autrement dit, une rétraction par déformation faible est une hom. de id_X à une rétraction de X en A .

C'est une rétraction par déformation si elle est relative à A .

On dit que A est un rétract (par déformation) de X .

En particulier, un rétract par déformation faible est une équivalence d'homotopie de X à A dont l'inclusion $A \hookrightarrow X$ est un inverse homotopique.

Exemple

(i) Tout point $x \in X$ est un rétract de X .

(ii) Tout sous-espace $X \times \{y\} \subseteq X \times Y$ est un rétract de $X \times Y$.

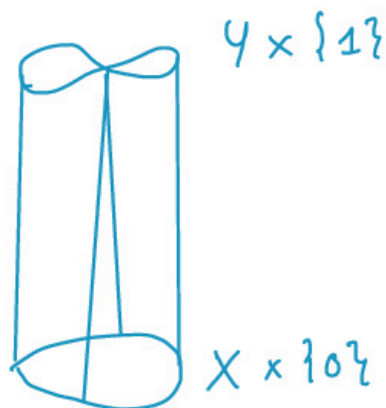
C'est un rétract par déformation si $Y = \mathbb{R}^n$.

(iii) En particulier $S^{n-1} \subseteq \mathbb{R}^n \setminus \{0\}$ est un rétract par déformation de $\mathbb{R}^n \setminus \{0\} \cong S^{n-1} \times (0, +\infty)$.

(iv) Le cylindre $M_f = ((X \times I) \sqcup Y) / (x, 1) \sim f(x)$

où $f: X \rightarrow Y$

se rétracte par déformation sur Y

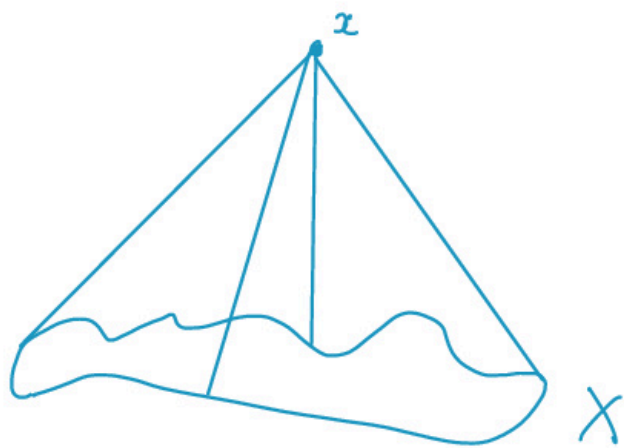


$$R([x, t], y) = [x, t + y(1-t)]$$

$$R(y, y) = y$$

En particulier, si $Y = \{*\}$, on obtient le cône CX

$$CX = (X \times I) / (x, 1) \sim (x', 1).$$



Espaces contractibles

Def. On dit que X est contractible s'il a le type d'homotopie d'un point. Autrement dit $\alpha_0 \simeq \text{id}_X$.

Def Un espace topologique X est fortement contractile si

$$\forall n \in \mathbb{N}, \quad [S^n, X] = \{*\}.$$

Si $n=0$, ça veut dire X connexe par arcs. } simplement connexe.
 Pour $n=1$ on a $\pi_1(X) = \{1\}$.

Exemples.

- 1) Tout convexe dans un ev contractible, il se rétracte par def sur tout point.
- 2) Si X est un arbre, il se rétracte par déformation

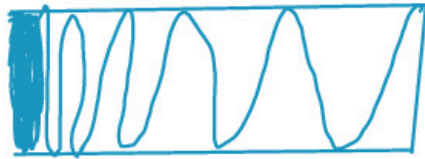
Inversement, si X est un graphe non-arbre, alors il n'est pas contractile car $\pi_1(X) \neq \{*\}$.

3) le cône CX se retract par déformation sur son sommet.



Fait CX ne retract pas ^{par} déformation sur $(0, y)$ pour $y \in]0, 1[$.

Exemple d'espace faiblement contractile mais non contractil



$f: x \mapsto \frac{\sin x}{x}$
graphe de $\sin x / x$.

$$f(\mathbb{R}_+) = [0, 1]$$

compact