

# **Der Morse-Komplex und die Morse-Homologie**

Eine Bachelorarbeit

Betreuerin Prof. Ursula Ludwig

**Jakob Dimigen**

# Inhaltsverzeichnis

<b>1. Einführung</b>	<b>4</b>
1.1. Höhenfunktionen . . . . .	4
1.2. Nicht-Degeneriertheit und Index . . . . .	4
<b>2. Morse-Funktionen und Pseudo-Gradienten</b>	<b>10</b>
2.1. Morse-Funktionen . . . . .	10
2.2. Vektorfelder und Pseudo-Gradienten . . . . .	15
2.3. Topologische Eigenschaften anhand kritischer Punkte . . . . .	17
<b>3. Der Morse-Komplex</b>	<b>28</b>
3.1. Klassifizierung von kompakten 1-Mannigfaltigkeiten mit Rand . . . . .	28
3.2. Der Raum der gebrochenen Trajektorien . . . . .	28
3.3. Der Morse-Komplex . . . . .	28
<b>4. Morse-Homologie und zelluläre Homologie</b>	<b>28</b>
4.1. CW-Komplexe . . . . .	29
4.2. CW-Struktur von Mannigfaltigkeiten . . . . .	29
4.3. Morse-Homologie ist zelluläre Homologie . . . . .	29
4.4. Anwendungen . . . . .	29
<b>A. Anhang</b>	<b>29</b>

In der Morse Theorie werden glatte Abbildungen  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$ , deren kritische Punkte alle nicht degeneriert sind untersucht. Anhand einer solcher Abbildungen lassen sich Rückschlüsse auf topologische Eigenschaften der Mannigfaltigkeit  $M$  ziehen. In dieser Arbeit wird der *Morse-Komplex* definiert, und gezeigt, dass dieser isomorph zu einem zellulären Kettenkomplex ist. Dafür wird anfangs eine kurze Einführung in die Morse-Theorie gegeben und grundlegende Begriffe definiert. Im zweiten Kapitel werden Morse Funktionen und Pseudo-Gradienten untersucht. Im dritten Kapitel wird bewiesen, dass der Morse Komplex ein Kettenkomplex ist und im letzten Kapitel wird anhand der erarbeiteten Theorie eine zelluläre Struktur auf kompakten Mannigfaltigkeiten konstruiert, deren zellulärer Kettenkomplex isomorph zum Morse-Komplex ist. Zu guter letzt werden einige bekannte Eigenschaften der zellulären Homologie anhand der Morse Homologie bewiesen. Something something

# 1. Einführung

Anschauliche Beispiele, vielleicht die zu den Deformations-Lemmata? Dann müsste ich aber auch noch die Deformations-Lemmata machen.

## 1.1. Höhenfunktionen

## 1.2. Nicht-Degeneriertheit und Index

Dieser Abschnitt folgt dem gleichnamigen Kapitel in CITE[milnor].

**Definition 1.1** (Kritischer Punkt). Sei  $M$  eine glatte Mannigfaltigkeit und  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  eine glatte Abbildung. Ein *kritischer Punkt* von  $f$  ist ein Punkt  $p \in M$ , sodass  $df(p) = 0$ .

*Bemerkung.* Allgemeiner lassen sich kritische Punkte von glatten Abbildungen  $f: M \rightarrow N$  definieren, siehe im Anhang Definition ??.

Wir würden gerne eine Hessische Bilinearform für die Tangentialräume der Mannigfaltigkeit definieren, allerdings ist dies ein nicht ganz einfaches Unterfangen. Wir werden am Ende einen Begriff erhalten, der mit dem der gewohnten Hessischen Bilinearform im  $\mathbb{R}^n$  übereinstimmt, allerdings nur für kritische Werte definiert ist.

**Definition 1.2** (Lie-Klammer). Es seien  $X$  und  $Y$  Vektorfelder auf einer glatten Mannigfaltigkeit  $M$ . Die *Lie-Klammer* ist die Abbildung

$$\begin{aligned} [\cdot, \cdot]: \mathfrak{X}(M) \times \mathfrak{X}(M) &\rightarrow \mathfrak{X}(M) \\ (X, Y) &\mapsto [X, Y] := XY - YX \end{aligned}$$

Wobei

$$(XY - YX)(p)(f) = X(p)(Y(\cdot)(f)) - Y(p)(X(\cdot)(f))$$

*Bemerkung.* Es ist leicht nachzurechnen, dass die Lie-Klammer tatsächlich eine Lie-Klammer ist, also dass sie folgende Eigenschaften erfüllt:

- $[\cdot, \cdot]$  ist  $\mathbb{R}$ -bilinear.
- $[X, Y] = -[Y, X]$
- $[X, [Y, Z]] + [Z, [X, Y]] + [Y, [Z, X]] = 0$

**Proposition 1.1.** *Es sei  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  glatt,  $p$  ein kritischer Punkt von  $f$ ,  $X, Y \in \mathfrak{X}(M)$ . Dann gilt:*

$$[X, Y](p)f = 0$$

*Beweis.* Es seien  $(x_1, \dots, x_n)$  lokale Koordinaten um  $p$ . Wir können ohne Beschränkung der Allgemeinheit annehmen, dass  $X = g_X \cdot \partial/\partial x_i$  und  $Y = g_Y \cdot \partial/\partial x_j$  für  $g_X, g_Y \in C^\infty(M)$ . Dann gilt:

$$\begin{aligned} \left[ g_X \cdot \frac{\partial}{\partial x_i}, g_Y \cdot \frac{\partial}{\partial x_j} \right] (p)(f) &= g_X(p) \cdot \frac{\partial}{\partial x_i}(p) \left( g_Y \cdot \frac{\partial f}{\partial x_j} \right) - g_Y(p) \cdot \frac{\partial}{\partial x_j}(p) \left( g_X \cdot \frac{\partial f}{\partial x_i} \right) \\ &= g_X(p) \cdot \left( \frac{\partial g_Y}{\partial x_i}(p) \cdot \frac{\partial f}{\partial x_j}(p) + g_Y(p) \cdot \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(p) \right) \\ &\quad - g_Y(p) \cdot \left( \frac{\partial g_X}{\partial x_j}(p) \cdot \frac{\partial f}{\partial x_i}(p) + g_X(p) \cdot \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(p) \right) \\ &= 0 \end{aligned}$$

Der letzte Ausdruck ist Null wegen des Satzes von Schwarz und da  $p$  ein kritischer Punkt von  $f$  ist, also gilt  $\partial f/\partial x_i(p) = 0$ .  $\square$

**Definition 1.3** (Hessische Bilinearform). Es sei  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  eine glatte Abbildung,  $p$  ein kritischer Punkt von  $f$ . Es seien  $x, y \in T_p M$ . Wähle  $X, Y \in \mathfrak{X}(M)$ , sodass  $X(p) = x$  und  $Y(p) = y$ . Definiere nun

$$d^2 f(x, y)(p) = X(p)(Y(\cdot)f).$$

$d^2 f(\cdot, \cdot)(p)$  heißt *Hessische Bilinearform*.

**Proposition 1.2.**  $d^2 f(\cdot, \cdot)(p)$  hängt nicht von den gewählten Vektorfeldern  $X$  und  $Y$  ab und ist für alle kritischen Punkte eine symmetrische Bilinearform.

*Beweis.* Bilinearität folgt direkt aus der Definition. Da  $p$  ein kritischer Punkt ist gilt

$$d^2 f(x, y)(p) - d^2 f(y, x)(p) = [X, Y](p)(f) = 0,$$

die Zuordnung ist also symmetrisch. Außerdem gilt

$$XYf(p) = X(p)(Y(\cdot)f) = x(Y(\cdot)f),$$

also hängt die Form nicht von  $X$  ab, und wegen der Symmetrie auch nicht von  $Y$ .  $\square$

**Definition 1.4** (nicht-degeneriert, Index). Es sei  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  eine glatte Abbildung,  $p$  ein kritischer Punkt von  $f$ . Wir nennen  $p$  *nicht degeneriert*, falls die Bilinearform  $d^2f(\cdot, \cdot)(p)$  nicht ausgeartet ist. Der *Index* eines nicht degenerierten kritischen Punktes ist die maximale Dimension eines Untervektorraumes, auf dem  $d^2f(\cdot, \cdot)(p)$  negativ definit ist.

*Bemerkung.* Nicht-Degeneriertheit und Index lassen sich auch über lokale Koordinaten definieren, aber nachzurechnen, dass diese Begriffe wohldefiniert sind ist recht aufwändig. Trotzdem wollen wir diese Sichtweise nicht vorenthalten:

Es seien  $\varphi = (x_1, \dots, x_n)$  lokale Koordinaten um den kritischen Punkt  $p$ . Dann ist  $\mathcal{B} = (\partial/\partial x_1, \dots, \partial/\partial x_n)$  eine Basis des Vektorraums  $T_p M$ . Wir bekommen

$$d^2f\left(\frac{\partial}{\partial x_i}, \frac{\partial}{\partial x_j}\right)(p) = \frac{\partial}{\partial x_i}(p)\left(\frac{\partial f}{\partial x_j}\right) = \frac{\partial^2 f}{\partial x_j \partial x_i}(p).$$

Dann ist  $p$  nicht degeneriert genau dann wenn die Matrix

$$H_p^\varphi(f) = \left(\frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}\right)_{1 \leq i, j \leq n}$$

invertierbar ist. Der Index von  $p$  ist dann die Anzahl der negativen Eigenwerte von  $H_p^\varphi(f)$ . Der Index und die nicht-degeneriertheit hängen offensichtlich nicht von den gewählten Koordinaten ab, aber die Matrix  $H_p^\varphi(f)$  schon.

Die Hessische Bilinearform lässt sich auch mithilfe von *Zusammenhängen* für alle Punkte von  $M$  definieren.

*Bemerkung.* Die beiden Begriffe Index und nicht-Degeneriertheit sind zentral in der Morse-Theorie und werden uns über die gesamte Arbeit begleiten. Auch der nachfolgende Satz wird in fast jedem Beweis genutzt:

**Satz 1.1** (Morse-Lemma). *Es sei  $p$  ein nicht degenerierter kritischer Punkt mit Index  $k$  einer glatten Funktion  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$ . Dann existieren lokale koordinaten*

$\varphi = (x_1, \dots, x_n)$ , sodass in einer Umgebung  $U$  von  $p$  gilt:

$$f = f(p) - x_1^2 - \dots - x_k^2 + x_{k+1}^2 + \dots + x_n^2$$

und

$$\varphi(p) = 0.$$

Der hier geführte Beweis für das Morse-Lemma ist in CITE[hirsch] zu finden. Bevor wir das Morse Lemma beweisen, benötigen wir eine Aussage aus der Linearen Algebra:

**Lemma 1.1.** *Es sei  $A = \text{diag}(a_1, \dots, a_n)$  eine diagonale  $n \times n$  Matrix mit Diagonaleinträgen  $\pm 1$ . Dann gibt es eine Umgebung  $N$  von  $A$  im Vektorraum der symmetrischen  $n \times n$  Matrizen und eine glatte Abbildung  $P: N \rightarrow GL_n(\mathbb{R})$ , sodass  $P(A) = E_n$  und falls  $P(B) = Q$ , dann gilt  $Q^T B Q = A$ .*

*Beweis.* Betrachte zuerst den Fall  $n = 1$ :

Dann ist  $A = (\pm 1)$ . Wähle  $N = (0, 2)$  oder  $N = (-2, 0)$ ,  $P(B) := 1/\sqrt{|B|}$

Nun  $n - 1 \rightsquigarrow n$ :

Es sei  $B$  eine symmetrische  $n \times n$  Matrix, die nah genug an  $A$  ist, sodass  $b_{11} \neq 0$  und das selbe Vorzeichen hat wie  $a_1$ . Betrachte die Matrix

$$T = \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{|b_{11}|}} & -\frac{1}{\sqrt{|b_{11}|}} \cdot \frac{b_{12}}{b_{11}} & -\frac{1}{\sqrt{|b_{11}|}} \cdot \frac{b_{13}}{b_{11}} & \dots & -\frac{1}{\sqrt{|b_{11}|}} \cdot \frac{b_{1n}}{b_{11}} \\ 0 & 1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & 0 & \dots & 1 \end{pmatrix}$$

Man rechnet nach, dass

$$T^T B T = \begin{pmatrix} a_1 & 0 & \dots & 0 \\ 0 & & & \\ \vdots & B_1 & & \\ 0 & & & \end{pmatrix}.$$

Die Diagonalmatrix  $\text{diag}(a_2, \dots, a_n)$  ist invertierbar, und da die Determinante stetig ist, ist falls  $B$  nah genug an  $A$  ist die symmetrische Matrix  $B_1$  auch invertierbar. Bemerke dass sowohl  $T$  als auch  $B_1$  glatte Abbildungen definieren. Laut Induktionsannahme existiert eine Matrix  $Q_1 \in GL_n(\mathbb{R})$  die glatt von  $B_1$  abhängt, sodass

$Q_1^T B_1 Q_1 = A_1$ . Definiere nun  $P(B) = Q$  durch  $Q = TS$ , wobei

$$S = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & & & \\ \vdots & & Q_1 & \\ 0 & & & \end{pmatrix}.$$

Dann gilt  $Q^T B Q = S^T (T^T B T) S = A$ . □

*Beweis von Satz 1.1.* Es sei  $U$  eine Karten Umgebung von  $p$ . Dann können wir ohne Beschränkung der Allgemeinheit annehmen, dass  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $p = 0$  und  $f(0) = 0$ . Außerdem können wir mithilfe eines Koordinatenwechsels annehmen, dass

$$A = H_0(f)$$

eine Diagonalmatrix mit ausschließlich Diagonaleinträgen  $\pm 1$  hat, denn da  $p$  nicht degeneriert ist ist  $A$  invertierbar.

*Behauptung.* Es existiert eine glatte Abbildung  $x \mapsto B_x$  von  $M$  in die symmetrischen  $n \times n$  Matrizen, sodass für  $B_x = (b_{ij}(x))_{ij}$  gilt

$$f(x) = \sum_{i,j=1}^n b_{ij}(x) x_i x_j,$$

und sodass  $B_0 = A$ .

*Beweis der Behauptung.* Da  $f(0) = 0$  bekommen wir mit dem Fundamentalsatz der Differenzial - und Integralrechnung:

$$\begin{aligned} f(x) &= f(x) - f(0) \\ &= \int_0^1 \frac{df(tx)}{dt} dt \\ &= \int_0^1 \sum_{i=1}^n \frac{\partial f}{\partial x_i}(tx) x_i dt \\ &= \sum_{i=1}^n \left( \int_0^1 \frac{\partial f}{\partial x_i}(tx) dt \right) x_i \end{aligned}$$

Da  $p = 0$  ein kritischer Punkt ist, gilt  $\partial f / \partial x_i(0) = 0$  für alle  $i$ . Mit dem selben



Argument sehen wir dann, dass

$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(tx) = \sum_{j=1}^n \left( \int_0^1 \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j}(sx) ds \right) x_j.$$

Dann gilt

$$f(x) = \sum_{i,j=1}^n \left( \int_0^1 \int_0^1 \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} ds dt \right) x_i x_j.$$

Setze also

$$b_{ij}(x) = \int_0^1 \int_0^1 \frac{\partial^2 f}{\partial x_i \partial x_j} ds dt.$$

Dann gilt schon  $B_0 = A$ , und die Abbildungen  $b_{ij}$  sind glatt, also auch  $x \mapsto B_x$ . //

Wir dürfen nun das vorherige Lemma 1.1 anwenden:

Sei  $P: N \rightarrow GL_n(\mathbb{R})$  eine Abbildung wie in 1.1. Setze  $P(B_x) := Q_x$ . Definiere nun eine glatte Abbildung  $\varphi: U \rightarrow \mathbb{R}^n$  durch  $\varphi(x) = Q_x^{-1}x$  in einer Umgebung von 0.

Wir rechnen nach, dass  $d\varphi(0): \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  die Identität ist:

Schreibe  $Q_x^{-1} = (q_{ij}(x))_{ij}$ . Dann

$$\varphi(x) = \left( \sum_{k=1}^n q_{1k}(x)x_k, \dots, \sum_{k=1}^n q_{nk}(x)x_k \right)$$

Also

$$\begin{aligned} \frac{\partial \varphi_i}{\partial x_j}(x) &= \frac{\partial}{\partial x_j} \left( \sum_{k=1}^n q_{ik}(x)x_k \right) \\ &= \sum_{k=1}^n \left( \frac{\partial q_{ik}}{\partial x_j}(x)x_k + q_{ik}(x)\delta_{kj} \right), \end{aligned}$$

Wobei  $\delta_{ki}$  das Kronecker Delta ist. Setzen wir also 0 in  $\varphi$  ein bekommen wir

$$\frac{\partial \varphi_i}{\partial x_j}(0) = q_{ij}(0).$$

Das Differential von  $\varphi$  in 0 ist also gegeben durch

$$Q_0^{-1} = P(B_0)^{-1} = P(A)^{-1} = E_n.$$

Das differential an der Stelle 0 ist also invertierbar, und dann können wir mit dem Satz über die Umkehrfunktion annehmen, dass  $U$  klein genug ist, sodass  $\varphi$  eingeschränkt aufs Bild ein Diffeomorphismus ist. Dann ist  $\varphi$  eine Karte um 0. Setze

$(y_1, \dots, y_n) := \varphi$ , dann gilt

$$\begin{aligned} f(x) &= x^T B_x x \\ &= (Q_x \varphi(x))^T B_x (Q_x \varphi(x)) \\ &= \varphi(x)^T (Q_x^T B_x Q_x) \varphi(x) \\ &= \varphi(x)^T A \varphi(x) \\ &= \sum_{i=1}^n a_{ii} y_i(x)^2. \end{aligned}$$

Das entspricht genau der gewünschten Form. □

**Corrolar 1.1.** *Nicht-degenerierte kritische Punkte sind isoliert.*

## 2. Morse-Funktionen und Pseudo-Gradienten

Das Ziel dieses Kapitels ist es, Morse-Funktionen und Pseudo-Gradienten zu definieren und ihre allgegenwertigkeit zu zeigen. Ein weiteres wichtiges Ergebnis ist das *Morse-Lemma*.

allgegenwertigkeit  
ist nicht so  
ein schönes  
Wort

### 2.1. Morse-Funktionen

In diesem Abschnitt untersuchen wir *Morse-Funktionen*:

**Definition 2.1** (Morse-Funktion). Eine *Morse-Funktion* auf einer glatten Mannigfaltigkeit  $M$  ist eine glatte Funktion  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$ , deren kritische Punkte alle nicht degeneriert sind.

Insbesondere zeigen wir, dass Morse Funktionen nichts besonderes sind. Dafür zeigen wir, dass für eine Untermannigfaltigkeit  $M \subseteq \mathbb{R}^n$  und einen Punkt  $p \in \mathbb{R}^n$  die Abbildung  $x \mapsto \|x - p\|^2$  nur für  $p$ , die so genannten *Brennpunkte* sind, keine Morse Funktion ist.

**Definition 2.2** (Normalenbündel). Es sei  $M \subseteq \mathbb{R}^n$  eine Untermannigfaltigkeit von  $\mathbb{R}^n$ . Das Normalenbündel ist die Menge

$$NM = \{(x, v) \in M \times \mathbb{R}^n : v \perp T_x M\}.$$

Wir betrachten hier  $T_x M \subseteq T_x \mathbb{R}^n \approx \mathbb{R}^n$  via der Basis  $(\partial/\partial x_i)$ , wobei  $x_i$  die Achsen des  $\mathbb{R}^n$  sind.

**Proposition 2.1.** *Das Normalenbündel  $NM$  ist eine  $n$ -dimensionale Untermannigfaltigkeit von  $M \times \mathbb{R}^n$ .*

*Beweis.* Es sei  $x \in M$ . Dann existiert eine Umgebung  $U \subseteq \mathbb{R}^n$  von  $x$ , eine Umgebung  $\Omega \subseteq \mathbb{R}^d$  von 0 und eine Immersion

$$\begin{aligned} h: \Omega &\longrightarrow \mathbb{R}^n \\ (u_1, \dots, u_d) &\longmapsto x(u_1, \dots, u_d) \end{aligned}$$

die ein Diffeomorphismus  $h: \Omega \rightarrow U \cap M$  ist. Das orthogonale Komplement von  $T_x M$  in  $\mathbb{R}^n$  hat Dimension  $n - d$ . Es sei also  $(v_1(x), \dots, v_{n-d}(x))$  eine Basis von  $(T_x M)^\perp$ . Dann ist

$$(u_1, \dots, u_d, t_1, \dots, t_{n-d}) \longmapsto \left( x(u_1, \dots, u_d), \sum_{k=1}^{n-d} t_k \cdot v_k(u_1, \dots, u_d) \right)$$

eine lokale Parametrisierung von  $NM$  als Untermannigfaltigkeit von  $M \times \mathbb{R}^n$ .  $\square$

**Definition 2.3** (Brennpunkt). Es sei  $M \subseteq \mathbb{R}^n$  eine Untermannigfaltigkeit von  $\mathbb{R}^n$ . Es sei  $E: NM \rightarrow \mathbb{R}^n$  mit  $E(x, v) = x + v$ . Ein *Brennpunkt* von  $M$  ist ein kritischer Wert von  $E$ .

*Bemerkung.* Aus dem Satz von Sard folgt, dass die Menge der Brennpunkte eine Nullmenge ist. Intuitiv sind die Brennpunkte einer Untermannigfaltigkeit die Punkte im  $\mathbb{R}^n$ , an denen sich die Normalen von nahe aneinanderliegenden Punkten schneiden.

**Lemma 2.1.** *Es sei  $M \subseteq \mathbb{R}^n$  eine Untermannigfaltigkeit von  $\mathbb{R}^n$   $x \in M$  und  $M$  in einer Umgebung von  $x$  und  $NM$  parametrisiert wie im Beweis von Proposition 2.1. Dann ist  $p = x + v$  genau dann ein Brennpunkt von  $M$ , wenn die Matrix*

$$\left( \left\langle \frac{\partial x}{\partial u_j}, \frac{\partial x}{\partial u_i} \right\rangle - \left\langle v, \frac{\partial^2 x}{\partial u_i \partial u_j} \right\rangle \right)_{ij}$$

nicht invertierbar ist.

*Beweis.* Wir haben partielle Ableitungen

$$\frac{\partial e}{\partial u_i} = \frac{\partial x}{\partial u_i} + \sum_{k=1}^{n-d} t_k \frac{\partial v_k}{\partial u_i}$$

und

$$\frac{\partial E}{\partial t_j} = v_j$$

Nun ein kleines Ergebnis aus der Linearen Algebra:

sind  $v_1, \dots, v_n, u_1, \dots, u_n \in \mathbb{R}^n$  und  $u_1, \dots, u_n$  linear unabhängig, dann ist

$$(v_1 \dots v_n)^T \cdot (u_1 \dots u_n) = (\langle v_i, u_j \rangle)_{ij},$$

Also

$$\text{rank}(v_1 \dots v_n) = \text{rank}(\langle v_i, u_j \rangle)_{ij}.$$

Die Vektoren  $\partial x / \partial u_1, \dots, \partial x / \partial u_d, v_1, \dots, v_{n-d}$  sind linear unabhängig. Außerdem ist  $\partial x / \partial u_i$  orthogonal zu  $v_k$ , also hat die Matrix mit Einträgen die Skalarprodukte dieser linear unabhängigen Vektoren mit den obigen partiellen Ableitungen von  $E$  die Form

$$\begin{pmatrix} \left( \langle \partial x / \partial u_i, \partial x / \partial u_j \rangle + \sum_{k=1}^{n-d} t_k \langle \partial v_k / \partial u_i, \partial x / \partial u_j \rangle \right)_{ij} & \left( \sum_{k=1}^{n-d} \langle \partial v_k / \partial u_i, v_j \rangle \right)_{ij} \\ 0 & E_{n-d} \end{pmatrix}$$

Diese Matrix hat Rang  $< n$  genau dann, wenn

$$\text{rank} \left( \left\langle \frac{\partial x}{\partial u_i}, \frac{\partial x}{\partial u_j} \right\rangle + \sum_{k=1}^{n-d} t_k \left\langle \frac{\partial v_k}{\partial u_i}, \frac{\partial x}{\partial u_j} \right\rangle \right)_{ij} < d,$$

Aber da  $v_k$  und  $\partial x / \partial u_j$  orthogonal aufeinander stehen gilt

$$0 = \frac{\partial}{\partial u_i} \left\langle v_k, \frac{\partial x}{\partial u_j} \right\rangle = \left\langle \frac{\partial v_k}{\partial u_j}, \frac{\partial x}{\partial u_i} \right\rangle + \left\langle v_k, \frac{\partial^2 x}{\partial u_i \partial u_j} \right\rangle$$

Also

$$\begin{aligned} \left\langle \frac{\partial x}{\partial u_i}, \frac{\partial x}{\partial u_j} \right\rangle + \sum_{k=1}^{n-d} t_k \left\langle \frac{\partial v_k}{\partial u_i}, \frac{\partial x}{\partial u_j} \right\rangle &= \left\langle \frac{\partial x}{\partial u_i}, \frac{\partial x}{\partial u_j} \right\rangle - \sum_{k=1}^{n-d} t_k \left\langle v_k, \frac{\partial^2 x}{\partial u_i \partial u_j} \right\rangle \\ &= \left\langle \frac{\partial x}{\partial u_i}, \frac{\partial x}{\partial u_j} \right\rangle - \left\langle v, \frac{\partial^2 x}{\partial u_i \partial u_j} \right\rangle \end{aligned}$$

Es folgt die Behauptung. □

**Proposition 2.2.** *Es sei  $M \subseteq \mathbb{R}^n$  eine Untermannigfaltigkeit. Für fast jeden Punkt in  $\mathbb{R}^n$  ist die Funktion*

$$\begin{aligned} f_p: M &\longrightarrow \mathbb{R} \\ x &\longmapsto \|x - p\|^2 \end{aligned}$$

*eine Morse-Funktion.*

*Beweis.* Offensichtlich ist  $f_p$  glatt.  $x \in M$  ist genau dann ein kritischer Punkt von  $f_p$ , wenn  $T_x M \perp (x - p)$ , denn das Differential von  $f_p$  erweitert auf  $\mathbb{R}^n$  ist

$$df_p(x) = 2(x - p).$$

Also gilt

$$df_p(x)(v) = \langle 2(x - p), v \rangle.$$

$x \in M$  ist folglich genau dann ein kritischer Punkt von  $f_p$ , wenn  $T_x M$  orthogonal zu  $(x - p)$  ist.

Bemerke, dass für eine Abbildung  $f: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}$  mit  $f = \langle \varphi_1, \varphi_2 \rangle$ ,  $\varphi_1, \varphi_2: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n$  und eine Derivation  $X_p$  gilt

$$X_p(f) = \langle X_p(\varphi_1), \varphi_2 \rangle + \langle \varphi_1, X_p(\varphi_2) \rangle.$$

Sei nun  $x \in M$ . Dann existiert eine Umgebung  $U \subseteq \mathbb{R}^n$  von  $x$ , eine Umgebung  $\Omega \subseteq \mathbb{R}^d$  von 0 und eine Immersion

$$h: \Omega \longrightarrow \mathbb{R}^n,$$

die ein Diffeomorphismus  $h: \Omega \rightarrow U \cap M$  ist. Schreibe

$$h(u_1, \dots, u_n) = x(u_1, \dots, u_n).$$

Dann bekommen wir die partiellen Ableitungen

$$\frac{\partial f_p}{\partial u_i} = \sum_{k=1}^n \frac{\partial f_p}{\partial x_k} \cdot \frac{\partial x_k}{\partial u_i} = \langle 2(x - p), \frac{\partial x}{\partial u_i} \rangle$$

und

$$\frac{\partial^2 f_p}{\partial u_i \partial u_j} = 2 \left( \left\langle \frac{\partial x}{\partial u_j}, \frac{\partial x}{\partial u_i} \right\rangle + \left\langle x - p, \frac{\partial^2 x}{\partial u_i \partial u_j} \right\rangle \right).$$

Also hat nach Lemma 2.1  $f_p$  in einer Umgebung von  $x$  genau dann nicht-degenerierte kritische Punkte, wenn  $f_p$  ein Brennpunkt von  $M$  ist. Mit der Bemerkung nach der Definition von Brennpunkten 2.3 folgt dann direkt die Behauptung.  $\square$

*Bemerkung.* Mit dem Einbettungssatz von Whitney folgt dann direkt, dass es auf jeder Mannigfaltigkeit  $M$  viele Morse-Funktionen gibt. Wir können sogar noch eine stärkere Aussage beweisen:

**Satz 2.1.** *Es sei  $M$  eine Mannigfaltigkeit,  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  glatt. Dann kann  $f$  in jeder kompakten Teilmenge  $K$  beliebig gut von einer Morse Funktion approximiert werden, also für jedes  $\varepsilon > 0$  existiert eine Morse Funktion  $g: K \rightarrow \mathbb{R}$ , sodass*

$$\|f - g\|_\infty < \varepsilon.$$

*Beweis.* Wir wählen eine Einbettung  $h': M \rightarrow \mathbb{R}^{n-1}$ . Dann ist

$$h: M \longrightarrow \mathbb{R}^n; h(x) = (f(x), h'(x))$$

eine Einbettung von  $M$  in  $\mathbb{R}^n$ . Seien  $c, \varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n > 0$ , sodass für  $p = (c - \varepsilon_1, \varepsilon_2, \dots, \varepsilon_n)$  die Funktion  $f_p$  eine Morse Funktion ist. Setze nun

$$g(x) = \frac{f_p(x) - c^2}{2c}.$$

$g$  ist offensichtlich eine Morse-Funktion. Wir rechnen:

$$\begin{aligned} g(x) &= \frac{1}{2c} \left( (f(x) + c - \varepsilon_1)^2 + (h_1(x) - \varepsilon_2)^2 + \dots + (h_{n-1}(x) - \varepsilon_n)^2 - c^2 \right) \\ &= f(x) + \frac{f(x)^2 + \sum h_i(x)^2}{2c} - \frac{\varepsilon_1 f(x) + \sum \varepsilon_i h_{i-1}(x)}{c} + \sum \varepsilon_i^2 - \varepsilon_1 \end{aligned}$$

Man kann nun  $c$  beliebig groß und  $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n$  beliebig klein wählen, sodass  $g$  beliebig nah an  $f$  ist.  $\square$

*Bemerkung.* Die meiste Zeit werden wir uns in dieser Arbeit kompakte Mannigfaltigkeiten untersuchen, auf solchen kann jede glatte Funktion sogar global mit einer Morse Funktion approximieren.

## 2.2. Vektorfelder und Pseudo-Gradienten

Wir untersuchen erst ein Paar Eigenschaften von Vektorfeldern.

**Definition 2.4** (Flusslinie). Es sei  $I \subseteq \mathbb{R}$  ein Intervall,  $M$  eine glatte Mannigfaltigkeit und  $\gamma: I \rightarrow M$  ein glatter Weg. Dann definiere für  $t_0 \in \mathbb{R}$

$$\frac{d\gamma}{dt}(t_0) := d\gamma(t_0) \left( \frac{\partial}{\partial t} \right) \in T_{\gamma(t_0)}M$$

wobei  $\partial/\partial t$  das von der Identität auf  $\mathbb{R}$  induzierte Element in  $T_t\mathbb{R}$  ist.

Es sei  $X \in \mathfrak{X}(M)$  ein Vektorfeld auf  $M$ .  $\gamma$  heißt Flusslinie von  $X$  falls für alle  $t_0 \in \mathbb{R}$  gilt:

$$\frac{d\gamma}{dt}(t_0) = X(\gamma(t_0)).$$

**Definition 2.5** (1-Parameter Gruppe aus Diffeomorphismen). Es sei  $M$  eine glatte Mannigfaltigkeit. Eine *1-Parameter Gruppe aus Diffeomorphismen* ist eine glatte Abbildung

$$\begin{aligned} \varphi: \mathbb{R} \times M &\longrightarrow M \\ (t, p) &\longmapsto \varphi_t(p) \end{aligned}$$

sodass gelten:

- Für alle  $s, t \in \mathbb{R}$  gilt  $\varphi_{s+t} = \varphi_s \circ \varphi_t$  und
- $\varphi_0 = \text{id}_M$ .

Für eine 1-Parameter Gruppe aus Diffeomorphismen  $\varphi$  schreiben wir

$$\varphi_\bullet(p) : \mathbb{R} \rightarrow M; t \mapsto \varphi_t(p).$$

Es sei  $X \in \mathfrak{X}(M)$ . Eine 1-Parameter Gruppe aus Diffeomorphismen  $\varphi$  heißt *von  $X$  erzeugt*, falls für alle  $p \in M$  gilt:

$$X(p) = \frac{d\varphi_\bullet(p)}{dt}(0)$$

*Bemerkung.* Wie der Name suggeriert, ist für jedes  $t \in \mathbb{R}$   $\varphi_t$  ein Diffeomorphismus: Das Inverse von  $\varphi_t$  ist  $\varphi_{-t}$ .

Ist außerdem  $\varphi$  eine von einem Vektorfeld  $X$  erzeugte 1-Parameter Gruppe aus Diffeomorphismen, dann sind  $\varphi_\bullet(p)$  Flusslinien von  $X$ :

$$\begin{aligned} X(\varphi_{t_0}(p)) &= \frac{d\varphi_\bullet(\varphi_{t_0}(p))}{dt}(0) = d\varphi_\bullet(0)(\varphi_{t_0}(p)) \left( \frac{d}{dt} \right) \\ &= d(\varphi_{t_0+\bullet}(p))(0) \left( \frac{d}{dt} \right) = d(\varphi_\bullet(p))(t_0) \cdot d(t_0 + \text{id}_{\mathbb{R}})(0) \left( \frac{d}{dt} \right) \\ &= d(\varphi_\bullet(p))(t_0) \left( \frac{d}{dt} \right) = d(\varphi_\bullet(p))(t_0) \left( \frac{d}{dt} \right) \\ &= \frac{d\varphi_\bullet(p)}{dt}(t_0) \end{aligned}$$

**Proposition 2.3.** *Es sei  $M$  eine glatte Mannigfaltigkeit,  $X \in \mathfrak{X}(M)$  mit kompaktem Träger. Dann generiert  $X$  eine eindeutige 1-Parameter Gruppe aus Diffeomorphismen.*

*Beweis.* Für jeden Punkt  $p \in M$  existiert eine Karten-Umgebung  $(U_p, \varphi_p)$ . In dieser Umgebung hat das Anfangswertproblem

$$\frac{d\gamma}{dt} = X(\gamma), \quad \gamma(0) = p$$

eine eindeutige Lösung in einem Intervall  $[-\varepsilon_p, \varepsilon_p]$ . Diese Lösung  $\gamma$  hängt glatt vom Anfangswert ab. Wir schreiben  $\varphi_\bullet(p) := \gamma$ . In dieser Umgebung gilt schon  $\varphi_{t+s} = \varphi_t \circ \varphi_s$ , solange  $t, s, t+s \in [-\varepsilon_p, \varepsilon_p]$ . Da  $\text{supp } X$  kompakt ist existiert eine endliche Menge  $p_1, \dots, p_k$ , sodass  $\text{supp } X \subseteq \bigcup_i U_{p_i}$ . Es sei  $\varepsilon$  das Minimum der  $\varepsilon_{p_i}$ . Setze  $\varphi_t(p) = p$  für alle  $p$  nicht im Träger von  $X$ . Wir haben nun fast einen Kandidaten für die von  $X$  generierte 1-Parameter Gruppe aus Diffeomorphismen;  $\varphi_t(p)$  ist definiert für alle  $p \in M$  und  $t \in [-\varepsilon, \varepsilon]$ . Wir müssen also nur noch einen Kandidaten für  $\varphi_t(p)$  finden, falls  $|t| \geq \varepsilon$ .

Wir können jede Zahl  $t \in \mathbb{R}$  schreiben als  $t = m \cdot \varepsilon/2 + r$  mit  $0 \leq r < \varepsilon/2$  und  $m \in \mathbb{Z}$ . Sei nun zuerst  $t \geq 0$ , dann ist  $m \geq 0$ . Setze für alle  $p \in M$

$$\varphi_t(p) := \varphi_{\varepsilon/2} \circ \dots \circ \varphi_{\varepsilon/2} \circ \varphi_r,$$

Wobei wir  $\varphi_{\varepsilon/2}$   $|m|$  mal anwenden. Falls  $t < 0$  ersetze  $\varepsilon/2$  mit  $-\varepsilon/2$ . □

*Bemerkung.* Falls  $M$  eine kompakte Mannigfaltigkeit ist, dann generieren alle Vektorfelder eindeutige 1-Parametergruppen aus Diffeomorphismen.



**Definition 2.6** (Riemannsche Metrik). Es sei  $M$  eine Mannigfaltigkeit. Es sei

$$g_p: T_p M \times T_p M \longrightarrow T_p M$$

ein Skalarprodukt für jedes  $p \in M$ , sodass für alle  $X, Y \in \mathfrak{X}(M)$  die Abbildung

$$p \longmapsto g_p(X(p), Y(p))$$

glatt ist. Dann heißt  $g$  *Riemannsche Metrik* auf  $M$ . Wir schreiben für  $x, y \in T_p M$

$$\langle x, y \rangle := g_p(x, y) \text{ und } \|x\| := \sqrt{g_p(x, x)}.$$

**Definition 2.7** (Gradient). Es sei  $M$  eine glatte Mannigfaltigkeit,  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  eine glatte Abbildung. Dann ist der Gradient von  $f$  das eindeutige Vektorfeld  $\nabla f$ , sodass für alle  $X \in \mathfrak{X}(M)$  gilt

$$\langle X, \nabla f \rangle = df X.$$

## 2.3. Topologische Eigenschaften anhand kritischer Punkte

In diesem Abschnitt werden die Beiden Deformations-Lemmata bewiesen. Diese geben Einsicht in die Topologischen Eigenschaften von Mannigfaltigkeiten, Insbesondere kann man mit ihnen Beweisen, dass jede Mannigfaltigkeit den selben Homotopie-Typen hat wie ein CW-Komplex. Eine ähnliche Aussage ist eines der Resultate dieser Arbeit; Jede kompakte Mannigfaltigkeit besitzt eine CW-Struktur.

**Satz 2.2** (Erstes Deformationslemma). *Es sei  $M$  eine glatte Mannigfaltigkeit und  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  eine glatte Abbildung. Hat  $f$  keine kritischen Werte im Intervall  $[a, b]$  und ist  $f^{-1}[a, b]$  kompakt, so existiert ein Diffeomorphismus  $M^a \rightarrow M^b$ , und  $M^a$  ist ein Deformationsretrakt von  $M^b$ .*

Das ist genau die erste Aussage, die wir schon am Anfang beim Torus beobachtet haben!

Die Idee des Beweises ist es,  $M^a$  entlang der Richtung, in die  $f$  am stärksten steigt, also entlang des Gradientenfeldes mit einem Diffeomorphismus  $\varphi$  nach oben zu ziehen", bis  $\varphi(f^{-1}(a)) = f^{-1}(b)$ .

*Beweis erstes Deformationslemma.* Es existiert eine kompakte Umgebung  $K \subset M$  von  $f^{-1}[a, b]$ . Dies folgt aus Whitneys Einbettungssatz und dem Satz von Heine-Borel. Sei  $\rho : M \rightarrow \mathbb{R}$  eine glatte, positive Funktion, sodass

$$\rho(p) = 1/\langle \nabla f, \nabla f \rangle$$

für alle  $p \in f^{-1}[a, b]$  und die außerhalb von  $K$  verschwindet und für die für alle  $p \in K$ , die keine kritischen Punkte sind, gilt:

$$0 \leq \rho(p) \leq 1/\langle \nabla f, \nabla f \rangle$$

Bemerke dass  $\rho$  innerhalb von  $f^{-1}[a, b]$  wohldefiniert ist, da sich keine kritischen Punkte im Intervall  $[a, b]$  befinden. Definiere ein Vektorfeld  $X$  durch

$$X(p) = \rho(p) \cdot \nabla f(p)$$

Dann hat  $X$  kompakten Träger, erfüllt also die Voraussetzungen von Lemma ???. Sei also  $\varphi$  die einzigartige 1-Parameter Gruppe aus Diffeomorphismen, die von  $X$  generiert wird. Wir bekommen für jedes  $p \in M$  eine Abbildung  $f \circ \varphi_\bullet(p) : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ .

**Behauptung 1.** Für alle  $p \in M$ ,  $t_0 \in \mathbb{R}$  und  $q = \varphi_{t_0}(p)$  ist  $\frac{d}{dt}f \circ \varphi_\bullet(p)(t_0) \in [0, 1]$  und

falls  $f(\varphi_t(p)) \in [a, b]$  gilt sogar  $\frac{d}{dt}f \circ \varphi_\bullet(p)(t_0) = 1$ .

Für  $q = \varphi_{t_0}(p)$ :

$$\begin{aligned} \frac{d}{dt}f \circ \varphi_{t_0}(p) &= T_{\varphi_{t_0}(p)}f \cdot T_{t_0}\varphi_\bullet(p) \left( \frac{d}{dt} \right) = df(q) \cdot X(q) \\ &= \langle X(q), \nabla f(q) \rangle = \rho(q) \langle \nabla f(q), \nabla f(q) \rangle \in [0, 1] \end{aligned}$$

$f \circ \varphi_\bullet(p)$  ist also monoton wachsend für alle  $p \in M$ .

Falls sogar  $f(\varphi_p(t_0)) \in [a, b]$ , dann gilt

$$\frac{d}{dt}f \circ \varphi_p(t_0) = 1$$

//

Behauptung 2. Für  $p \in f^{-1}(a)$ ,  $t_0 \in [0, b - a]$  gilt  $f(\varphi_{t_0}(p)) \in [a, b]$ .

$$f(\varphi_{t_0}(p)) \geq f(\varphi_0(p)) = a$$

und

$$\begin{aligned} f(\varphi_t(p)) &\leq f(\varphi_{b-a}(p)) \\ &= \int_0^{b-a} \frac{d}{dt} f(\varphi_t(p)) dt + f(\varphi_0(p)) \\ &= \int_0^{b-a} \rho(\varphi_t(p)) \langle \nabla f(\varphi_t(p)), \nabla f(\varphi_t(p)) \rangle dt + a \\ &\leq \int_0^{b-a} 1 dt + a \\ &= b \end{aligned}$$

//

Behauptung 3. Unter  $\varphi_{b-a}$  wird die Niveaumenge  $f^{-1}(a)$  auf die Niveaumenge  $f^{-1}(b)$  abgebildet.

Für  $p \in f^{-1}(a)$  gilt:

$$\varphi_{a-a}(p) = \varphi_0(p) = p$$

und für  $t_0 \in [0, b - a]$  gilt wegen Behauptung 1 und 2

$$\frac{d}{dt} f(\varphi_{\text{id}_{\mathbb{R}} - a}(p))(t_0) = 1$$

also

$$f(\varphi_{b-a}(p)) = f(\varphi_0(p)) + (b - a) = b$$

Genauso gilt für  $q \in f^{-1}(b)$ :  $f(\varphi_{a-b}(q)) = a$ , also  $\varphi_{b-a}(f^{-1}(a)) = f^{-1}(b)$ .

//

Behauptung 4.  $\varphi_{b-a}(M^a) = M^b$

" $\subseteq$ ": Sei  $p \in M^a$ . OBdA. existiert  $s \in [0, b - a]$ , sodass  $f(\varphi_s(p)) = a$ , ansonsten gilt für alle  $s \in [0, b - a]$ :  $f(\varphi_s(p)) \leq a < b$ . Dann gilt

$$f(\varphi_{b-a}(p)) \leq f(\varphi_{b-a+s}(p)) = f(\varphi_{b-a}(\varphi_s(p))) = b$$

" $\supseteq$ ": Analog.

//

Damit ist  $\varphi_{b-a}|_{M^a}$  ein Diffeomorphismus zwischen  $M^a$  und  $M^b$ .

Betrachte nun  $r : M^b \times \mathbb{R} \rightarrow M^b$ ,

$$r(p, t) = \begin{cases} p & \text{falls } f(p) \leq a \\ \varphi_{t(a-f(p))}(p) & \text{falls } a \leq f(p) \leq b \end{cases}$$


Dann ist  $r$  stetig,  $r(\cdot, 0)$  ist die Identität auf  $M^b$ ,  $r(\cdot, 1)|_{M^a}$  ist die Identität auf  $M^a$  und  $r(1, M^b) \subseteq M^a$ , also ist  $M^a$  ein Deformationsretrakt von  $M^b$ .

□

**Satz 2.3** (Zweites Deformations-Lemma). *Es sei  $M$  eine glatte Mannigfaltigkeit,  $f : M \rightarrow \mathbb{R}$  eine glatte Abbildung und  $p$  ein nicht-degenerierter kritischer Punkt mit Index  $k$ . Sei  $c := f(p)$  und  $\varepsilon \geq 0$ , sd.  $f^{-1}[c - \varepsilon, c + \varepsilon]$  kompakt ist und außer  $p$  keine weiteren kritischen Punkte von  $f$  beinhaltet. Dann hat  $M^{c-\varepsilon}$  denselben Homotopietypen wie  $M^{c-\varepsilon} \cup e^k$ .*

Das ist die zweite Aussage, die wir am Anfang am Beispiel des Torus beobachtet haben!

Die Idee für den Beweis ist, sich eine neue Funktion  $F : M \rightarrow \mathbb{R}$  zu definieren, die Außerhalb von einer kleinen Umgebung von  $p$   $f$  entspricht und in der Umgebung etwas kleiner ist. Dann bekommen wir die folgende Situation:



resources/Me-Diagram5-sublevelsets-of-f-and-F.jpeg

Abbildung 2.1.: Die Niveaumengen von  $f$  (links) und  $F$  (rechts)

Wir wollen also, dass  $M^{c+\varepsilon} = F^{-1}(-\infty, c + \varepsilon]$  gilt und  $F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon]$  fast dasselbe ist wie  $M^{c-\varepsilon}$ , nur dass  $F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon]$  einen "Henkel" enthält der den kritischen Punkt  $p$  enthält.

*Beweis zweites Deformationslemma.* Sei  $c := f(p)$ . Mit dem Morse-Lemma können wir lokale Koordinaten  $\varphi = (u_1, \dots, u_n)$  in einer Umgebung  $U$  von  $p$  wählen, sodass

$$f = c - u_1^2 - \dots - u_k^2 + u_{k+1}^2 + \dots + u_n^2$$

in dieser Umgebung, und sodass für den kritischen Punkt  $p$  gilt:

$$u_1(p) = \dots = u_n(p) = 0$$

Sei oBdA.  $\varepsilon > 0$  klein genug, sodass

1.  $f^{-1}[c - \varepsilon, c + \varepsilon]$  kompakt ist und keine kritischen Punkte außer  $p$  enthält

$$2. \{x \in \mathbb{R}^n : \|x\|^2 \leq 2\varepsilon\} \subseteq \varphi(U)$$

Wähle nun die  $k$ -Zelle

$$e^k := \{p \in M : (u_1(p))^2 + \dots + (u_k(p))^2 \leq \varepsilon \text{ und } u_{k+1}(p) = \dots = u_n(p) = 0\}$$

Wir bekommen die folgende Situation:



Abbildung 2.2.: U parametrisiert

Nun definiere eine glatte Funktion  $\mu : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$  mit den Eigenschaften:

1.  $\mu(0) > \varepsilon$
2.  $\mu(r) = 0$  falls  $r \geq 2\varepsilon$
3.  $-1 < \mu'(r) \leq 0$  für alle  $r \in \mathbb{R}$

Sei nun  $F$  außerhalb von  $U$  gleich  $f$ , und sei

$$F = f - \mu(u_1^2 + \dots + u_k^2 + 2u_{k+1}^2 + \dots + 2u_n^2)$$

$F$  ist wohldefiniert und glatt, da  $F$  außerhalb des Kreises mit Radius  $\sqrt{2\varepsilon}$  mit  $f$  übereinstimmt und der gesamte Kreis in  $U$  enthalten ist. Damit haben wir einen guten Kandidaten für  $F$  gefunden.

Wir definieren nun

$$\eta, \xi : U \rightarrow [0, \infty)$$

$$\xi = u_1^2 + \dots + u_k^2$$

$$\eta = u_{k+1}^2 + \dots + u_n^2$$

Dann gilt innerhalb von  $U$ :

$$f = c - \xi + \eta$$

und

$$F = f - \mu(\xi + 2\eta) = c - \xi + \eta - \mu(\xi + 2\eta)$$

Jetzt wollen wir überprüfen:

1.  $F^{-1}(-\infty, c + \varepsilon] = M^{c+\varepsilon}$ .
2.  $F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon]$  ist ein Deformationsretrakt von  $M^{c+\varepsilon}$ .
3.  $M^{c-\varepsilon} \cup e^k$  ist ein Deformationsretrakt von  $F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon]$ .

Dann folgt schon die Behauptung.

**Behauptung 1.**  $F^{-1}(-\infty, c + \varepsilon] = M^{c+\varepsilon}$

Sei  $q \in M$ . Falls gilt  $\xi(q) + 2\eta(q) > 2\varepsilon$  gilt  $F(q) = f(q) - \mu(\xi(q) + 2\eta(q)) = f(q)$ , also gelte oBdA.

$$\xi(q) + 2\eta(q) \leq 2\varepsilon$$

Dann:

$$F(q) \leq f(q) = c - \xi(q) + \eta(q) \leq c + \frac{1}{2}\xi(q) + \eta(q) \leq c + \varepsilon$$

//

**Behauptung 2.**  $F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon]$  ist ein Deformationsretrakt von  $M^{c+\varepsilon}$ .

Bemerke: Die kritischen Punkte von  $F$  stimmen mit denen von  $f$  überein, denn:

$$\frac{\partial F}{\partial \xi} = -1 - \mu'(\xi + 2\eta) < 0$$

und

$$\frac{\partial F}{\partial \eta} = 1 - 2\mu'(\xi + 2\eta) \geq 1$$

Insbesondere sind diese beiden Ableitungen also niemals 0. Da

$$dF = \frac{\partial F}{\partial \xi} d\xi + \frac{\partial F}{\partial \eta} d\eta$$

und  $d\xi$  und  $d\eta$  nur in  $p$  gleichzeitig Null sind, haben  $f$  und  $F$  dieselben kritischen Punkte.

Betrachte die Region  $F^{-1}[c - \varepsilon, c + \varepsilon]$ . Wegen Behauptung 1 und der Tatsache, dass  $F \leq f$  gilt:

$$F^{-1}[c - \varepsilon, c + \varepsilon] \subseteq f^{-1}[c - \varepsilon, c + \varepsilon]$$

Da  $f^{-1}[c - \varepsilon, c + \varepsilon]$  kompakt ist und  $F^{-1}[c - \varepsilon, c + \varepsilon]$  abgeschlossen ist, ist  $F^{-1}[c - \varepsilon, c + \varepsilon]$  auch kompakt. Da  $f$  und  $F$  dieselben kritischen Punkte haben kann diese Menge maximal den kritischen Punkt  $p$  enthalten, aber

$$F(p) = c - \xi(p) + \eta(p) + \mu(\xi(p) + 2\eta(p)) = c - \mu(0) < c - \varepsilon$$

Also gibt es in  $F^{-1}[c - \varepsilon, c + \varepsilon]$  keine kritischen Punkte. Mit dem ersten Deformationslemma gilt dann:  $F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon]$  ist Def. Retrakt von  $F^{-1}(-\infty, c + \varepsilon] = M^{c+\varepsilon}$ .

//

**Behauptung 3.**  $M^{c-\varepsilon} \cup e^k$  ist ein Deformationsretrakt von  $F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon]$ .

Diese Aussage ergibt nur Sinn, falls  $M^{c-\varepsilon} \cup e^k \subseteq F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon]$ . Wir wissen schon, dass  $M^{c-\varepsilon} \subseteq F^{-1}(c - \varepsilon]$ .

Sei  $q \in e^k$ , dann gilt  $\xi(p) = 0 \leq \xi(q) \leq 1$  und  $\eta(p) = 0 = \eta(q)$ . Da  $\partial F / \partial \xi < 0$  gilt dann

$$F(q) \leq F(p) < c - \varepsilon$$

Also ergibt sich folgende Situation:





Abbildung 2.3.: Henkel

Die hellgrün eingefärbte Fläche ist  $M^{c-\varepsilon}$  die hellgelbe zusammen mit der hellgrünen Fläche ist  $F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon]$ .

Dafür konstruieren wir eine Deformationsretraktion  $r : F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon] \times [0, 1] \rightarrow F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon]$  für  $q \in F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon], t \in [0, 1]$ , die  $F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon] - M^{c-\varepsilon}$  auf  $e^k$  deformiert, wie folgt.

$$r(q, t) = \begin{cases} \varphi^{-1} \circ (u_1, \dots, u_k, tu_{k+1}, \dots, tu_n)(q) & \text{im Fall 1: } \xi(q) \leq \varepsilon \\ \varphi^{-1} \circ (u_1, \dots, u_k, s_t u_{k+1}, \dots, s_t u_n)(q) & \text{im Fall 2: } \varepsilon \leq \xi(q) \leq \eta(q) + \varepsilon \\ q & \text{im Fall 3: } \eta(q) + \varepsilon \leq \xi(q) \end{cases}$$

Wobei

$$s_t = t + (1 - t)((\xi - \varepsilon)/\eta)^{1/2}$$

Die Fälle sind dann wie folgt:



Abbildung 2.4.: Fall 3 ist  $M^{c-\varepsilon}$ , also die grün eingefärbte Fläche, die orangene Fläche ist Fall 1 und die gelbe ist Fall 2.

Wir müssen überprüfen:

1.  $r$  ist wohldefiniert und stetig
2.  $r(F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon], 0) \subseteq M^{c-\varepsilon} \cup e^k$
3.  $r(\cdot, 1) = \text{id}_{F^{-1}(-\infty, c-\varepsilon]}$  und  $r(\cdot, 0)|_{M^{c-\varepsilon} \cup e^k} = \text{id}_{M^{c-\varepsilon} \cup e^k}$

3. ist einfach nachzurechnen. In Fall 1 und Fall 3 ist 2. offensichtlich wahr. Für Fall

2 gilt:

$$\begin{aligned}
f(r(0, q)) &= f \left( \varphi^{-1} \left( u_1(q), \dots, u_k(q), \left( \frac{\xi(q) - \varepsilon}{\eta(q)} \right)^{1/2} u_{k+1}(q), \dots, \left( \frac{\xi(q) - \varepsilon}{\eta(q)} \right)^{1/2} u_n(q) \right) \right) \\
&= c - \xi(q) + \left( \left( \frac{\xi(q) - \varepsilon}{\eta(q)} \right)^{1/2} u_{k+1}(q) \right)^2 + \dots + \left( \left( \frac{\xi(q) - \varepsilon}{\eta(q)} \right)^{1/2} u_n(q) \right)^2 \\
&= c - \left( \frac{\xi(q) - \varepsilon}{\eta(q)} \right) \eta(q) \\
&= c - \varepsilon
\end{aligned}$$

also ist  $r(0, q) \in f^{-1}(c - \varepsilon)$ . Um 1. zu prüfen müssen wir Stetigkeit in den Grenzfällen überprüfen:

$$\begin{aligned}
\text{For } \xi(q) = \varepsilon : & \quad s_t(q) = t + (1 - t)((\varepsilon - \varepsilon)/\eta(q))^{1/2} = t \\
\text{For } \eta(q) + \varepsilon = \xi(q) : & \quad s_t(q) = t + (1 - t)((\xi(q) - \varepsilon)/(\xi(q) - \varepsilon))^{1/2} = 1
\end{aligned}$$

Das einzig andere Problem was wir bekommen könnten ist nun in Fall 2 falls  $\eta \rightarrow 0$ . In Fall 1 und Fall 3 bekommen wir für  $q$  mit  $\eta(q) = 0$ :  $r(q, t) = \varphi^{-1} \circ (u_1, \dots, u_k, 0, \dots, 0)(q)$ , also wollen wir zeigen dass für  $\eta \in \text{Fall 2}$  mit  $\eta \rightarrow 0$  gilt  $s_t u_i \rightarrow 0$  für  $i \in \{k + 1, \dots, n\}$ . In Fall 2 gilt  $0 \leq \xi - \varepsilon \leq \eta$ . Dann gilt:

$$\begin{aligned}
\lim_{\eta \rightarrow 0} |s_t u_i| &= \lim_{\eta \rightarrow 0} (1 - t)((\xi - \varepsilon)/\eta)^{1/2} |u_i| \\
&\leq \lim_{\eta \rightarrow 0} (1 - t)(\eta/\eta)^{1/2} |u_i| \\
&= \lim_{\eta \rightarrow 0} (1 - t) |u_i| = 0
\end{aligned}$$

Also ist  $r$  stetig.

//

Mit Behauptung 3 und 4 bekommen wir

$$M^{c+\varepsilon} \simeq F^{-1}(c - \varepsilon]$$

und

$$F^{-1}(-\infty, c - \varepsilon] \simeq M^{c-\varepsilon} \cup e^k$$

Also folgt die Behauptung:

$$M^{c+\varepsilon} \simeq M^{c-\varepsilon} \cup e^k$$

□

## 3. Der Morse-Komplex

In diesem Kapitel wird der Morse Komplex definiert und gezeigt, dass der Morse-Komplex ein Kettenkomplex ist.

### 3.1. Klassifizierung von kompakten 1-Mannigfaltigkeiten mit Rand

### 3.2. Der Raum der gebrochenen Trajektorien

### 3.3. Der Morse-Komplex

## 4. Morse-Homologie und zelluläre Homologie

In diesem Kapitel wird aus einem Morse-Smale Paar auf einer Mannigfaltigkeit eine zelluläre Struktur dieser Mannigfaltigkeit konstruiert. Dann werden wir sehen, dass der Kettenkomplex, der von dieser Struktur induziert wird schon mit dem Morse-Komplex übereinstimmt. Somit stimmt die Morse-Homologie mit der zellulären Homologie überein, also auch mit der singulären Homologie.

## 4.1. CW-Komplexe

## 4.2. CW-Struktur von Mannigfaltigkeiten

## 4.3. Morse-Homologie ist zelluläre Homologie

## 4.4. Anwendungen

# A. Anhang

**Definition A.1** (Mannigfaltigkeit CITE[ludwig]). Es sei  $M$  ein topologischer Raum. Eine *Karte* von  $M$  ist ein Tupel  $(U, \varphi)$ , wobei  $U \subseteq M$  offen und  $\varphi: U \rightarrow U' \in \mathbb{R}^n$  ein Homeomorphismus ist.

$\mathcal{A} = \{(U_\alpha, \varphi_\alpha)\}_{\alpha \in I}$  ist ein  $n$ -dimensionaler Atlas von  $M$  falls

1.  $(U_\alpha, \varphi_\alpha)$  ist eine Karte für jedes  $\alpha \in I$
2.  $M = \bigcup_{\alpha \in I} U_\alpha$

Ein Atlas ist  $C^k$  für  $k \in \{\mathbb{N}_0 \cup \{\infty, \omega\}\}$ , falls für alle  $\alpha, \beta \in I$  der *Koordinatenwechsel*

$$\varphi_{\alpha\beta} := \varphi_\alpha \circ \varphi_\beta^{-1}: \varphi_\beta(U_\alpha \cap U_\beta) \rightarrow \varphi_\alpha(U_\alpha \cap U_\beta)$$

$C^k$  ist.

Eine Karte  $(U, \varphi)$  heißt  $C^k$  *kompatibel* mit einem  $C^k$  Atlas  $\mathcal{A} = \{(U_\alpha, \varphi_\alpha)\}_{\alpha \in I}$ , falls für alle  $\alpha \in I$  die Koordinatenwechsel  $\varphi \circ \varphi_\alpha^{-1}$  und  $\varphi_\alpha \circ \varphi^{-1}$   $C^k$  sind.

Eine  $n$ -dimensionale  $C^k$  *Mannigfaltigkeit* ist ein topologischer Raum  $M$  zusammen mit einem maximalen  $C^k$  Atlas  $\mathcal{A}$ , sodass  $M$  ein Hausdorff-Raum und zweitabzählbar ist. Maximal bedeutet hier, dass es keine mit  $\mathcal{A}$   $C^k$  kompatiblen Karten gibt, die nicht in  $\mathcal{A}$  enthalten sind.

Eine Mannigfaltigkeit heißt *glatt* falls  $k = \infty$ .

Für einen Punkt  $p \in M$  und eine Karte  $(\varphi, U)$  mit  $p \in U$  heißen  $\varphi = (x_1, \dots, x_n)$  *lokale Koordinaten* um  $p$ .

*Bemerkung.* Wenn der Atlas einer Mannigfaltigkeit angegeben wird, dann nie als maximaler Atlas. Es reicht ein Atlas, alle anderen Karten sind dann schon impliziert.

**Definition A.2** (Differenzierbarkeit). Sind  $M, N$   $C^k$  Mannigfaltigkeiten,  $\mathcal{A} = (\varphi_\alpha, U_\alpha)_{\alpha \in I}$  ein Atlas von  $M$ ,  $\mathcal{B} = (\varphi_\beta, U_\beta)_{\beta \in J}$  ein Atlas von  $N$ , dann heißt eine Abbildung  $C^k$  oder  $k$ -mal differenzierbar, falls für alle  $\alpha \in I$  und  $\beta \in J$  die Abbildung

$$\psi_\beta \circ f \circ \varphi_\alpha^{-1}: \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^m$$

$C^k$  ist.

**Definition A.3** (Tangententialraum). Der Tangentialraum einer  $C^k$  Mannigfaltigkeit  $M$  an einem Punkt  $p \in M$  ist

$$T_p M := \left\{ X_p: C^k \rightarrow \mathbb{R} : X_p \text{ ist eine Derivation von } M \text{ an dem Punkt } p \right\}$$

Wobei  $X_p: C^k \rightarrow \mathbb{R}$  ein *Derivation* ist, falls folgende Bedingungen erfüllt sind:

- $X_p$  ist linear
- Für  $X_p$  gilt die Leibnitz-Regel, also

$$X_p(f \cdot g) = X_p(f) \cdot g + f \cdot X_p(g)$$

Dann ist  $T_p M$  ein Untervektorraum von  $C^k(C^k(M))$ .

Für eine  $C^k$  Abbildung  $f: M \rightarrow N$  und einen Punkt  $p \in M$  ist dann

$$\begin{aligned} df(p): T_p M &\rightarrow T_{f(p)} N \\ X_p &\mapsto f_* X_p \end{aligned}$$

wobei  $f_* X_p$  definiert ist durch

$$f_* X_p(g) = X_p(g \circ f)$$

*Bemerkung.*

$$\begin{aligned} T: \mathbf{Man}_* &\rightarrow \mathbf{Vect}_{\mathbb{R}} \\ (M, p) &\mapsto T_p M \\ f &\mapsto df(p) \end{aligned}$$

Ist ein Funktor.

*Bemerkung.* Es sei  $M$  eine  $C^k$  Mannigfaltigkeit,  $k \geq 1$ ,  $p \in M$  und  $\varphi = (x_1, \dots, x_n)$  lokale Koordinaten um  $p$ . Definiere

$$\begin{aligned} \frac{\partial}{\partial x_1}(p) : C^k(M) &\rightarrow \mathbb{R} \\ \frac{\partial f}{\partial x_i}(p) &= \frac{\partial \varphi \circ f}{\partial x_i}(\varphi(p)) \end{aligned}$$

Dann ist  $(\partial/\partial x_i)_{1 \leq i \leq n}$  eine Basis von  $T_p M$ .

Für eine glatte Abbildung  $f: M \rightarrow N$ , einem Punkt  $p \in M$  und lokale Koordinaten  $(x_1, \dots, x_n)$  um  $p$  und  $(y_1, \dots, y_m)$  um  $f(p)$  bekommen wir in einer Umgebung von  $p$  wohldefinierte Abbildungen  $f_i = y_i \circ f$ . Dann ist das differential  $df(p)$  von  $f$  gegeben durch die Matrix

$$D_p(f) = \left( \frac{\partial f_i}{\partial x_j} \right)_{i,j}.$$

**Definition A.4.** Es seien  $M, N$   $C^k$  Mannigfaltigkeiten. Sei  $f: M \rightarrow N$   $C^k$ . Dann ist  $p \in M$  ein kritischer Punkt von  $f$ , falls  $df(p)$  nicht surjektiv ist.  $f(p)$  heißt dann kritischer Wert von  $f$ .

**Satz A.1** (Whitney's Einbettungssatz, CITE[hirsch]). *Es sei  $M$  eine  $n$ -dimensionale kompakte  $C^r$  Mannigfaltigkeit. Dann existiert eine  $C^r$  Einbettung von  $M$  in  $\mathbb{R}^{2n+1}$ .*

*Bemerkung.* Man kann zeigen, dass jede Mannigfaltigkeit sogar in den  $\mathbb{R}^{2n}$  eingebettet werden. Diese Version des Satzes heißt *starker Whitney's Einbettungssatz*.

Finde eine Quelle ohne Kompaktheit

**Satz A.2** (Satz von Sard (siehe CITE[sard])). *Es seien  $M$  und  $N$  mindestens  $C^q$ -Mannigfaltigkeiten mit Dimension  $m$  und  $n$  respektive und  $f: M \rightarrow N$  mindestens  $C^q$ . Dann gelten:*

- Falls  $m \leq n$ , dann hat die Menge der kritischen Werte von  $f$  Maß 0.
- Falls  $m > n$ , dann hat die Menge der kritischen Werte von  $f$  Maß 0, falls  $q \geq m - n + 1$ .