# Der Morse-Komplex und die Morse-Homologie

Eine Bachelorarbeit Betreuerin Prof. Ursula Ludwig

Jakob Dimigen

# Inhaltsverzeichnis

In der Morse Theorie werden glatte Abbildungen  $f\colon M\to\mathbb{R}$ , 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.

# 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

**Definition 1.2.1** (Kritischer Punkt). Sei M eine glatte Mannigfaltigkeit und  $f: M \to \mathbb{R}$  eine glatte Abbildung. Ein kritischer Punkt von f ist ein Punkt  $p \in M$ , sodass df(p) = 0.

# 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

# 3 Der Morse-Komplex

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

# 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.

# **Anhang**

**Definition 4.0.1** (Mannigfaltigkeit REF[ludwig]). Es sei M ein topologischer Raum.

Eine Karte von M ist ein Tupel  $(U, \varphi)$ , wobei  $U \subseteq M$  offen und  $\varphi \colon U \to U' \in \mathbb{R}^n$  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.  $M = \bigcup_{\alpha \in IU_{\alpha}}$

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

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

 $C^k$  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  $\varphi = (x_1, ..., x_n)$  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 4.0.2** (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

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

 $C^k$  ist.

**Definition 4.0.3** (Tangentialraum). Der Tangentialraum einer  $C^k$  Mannigfaltigkeit M an einem Punkt  $p \in M$  ist

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

Wobei  $X_p: C^k \to \mathbb{R}$  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  $T_pM$  ein Untervektorraum von  $C^k(C^k(M))$ . Für eine  $C^k$  Abbildung  $f: M \to N$  und einen Punkt  $p \in M$  ist dann

$$df(p) : T_pM \to T_{f(p)}N$$

$$X_p \mapsto f_*X_p$$

wobei  $f_*X_p$  definiert ist durch

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

Bemerkung.

$$T : \mathbf{Man}_* \to \mathbf{Vect}_{\mathbb{R}}$$

$$(M, p) \mapsto T_p M$$

$$f \mapsto \mathrm{d}f(p)$$

Ist ein Funktor.

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

Koordinaten um p. Definiere

$$\frac{\partial}{\partial x_1}(p): C^k(M) \to \mathbb{R}$$
$$\frac{\partial f}{\partial x_i}(p) = \frac{\partial \varphi \circ f}{\partial x_i}(\varphi(p))$$

Dann ist  $\left(\frac{\partial}{\partial x_i}\right)_{1 \leq i \leq n}$  eine Basis von  $T_pM$ . Für eine glatte Abbildung  $f \colon M \to N$ , einem Punkt  $p \in M$  und lokale Koordinaten  $(x_1,...,x_n)$  um p und  $(y_1,...,y_m)$  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

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