

$\mathcal{H}(D^m; \varphi_1, \dots, \varphi_{i-1})$ に同一視した場合には, λ_i -ハンドルはハンドル体 $\mathcal{H}(D^m; \varphi_1, \dots, \varphi_{i-1})$ に φ と Φ の逆写像 Φ^{-1} を合成した写像

$$\Phi^{-1} \circ \varphi: \partial D^{\lambda_i} \times D^{m-\lambda_i} \rightarrow \partial \mathcal{H}(D^m; \varphi_1, \dots, \varphi_{i-1})$$

を接着写像として付いていると考えられる. この接着写像 $\Phi^{-1} \circ \varphi$ のことを φ_i と書けば,
 $M_{i+\varepsilon}$ はハンドル体

$$\mathcal{H}(D^m; \varphi_1, \dots, \varphi_{i-1}) \cup_{\varphi_i} D^{\lambda_i} \times D^{m-\lambda_i} = \mathcal{H}(D^m; \varphi_1, \dots, \varphi_{i-1}, \varphi_i)$$

である. これで定理 3.4 が証明された. ■

注意 上の証明から次のことが明らかになった. それは, Morse 関数 $f: M \rightarrow \mathbb{R}$ による多様体 M をハンドル分解するとき,

(i) ハンドルの現れる順序とその指数は, f の臨界点によって決まる.

(ii) そのハンドルの接着写像 $\varphi_i (= \Phi^{-1} \circ \varphi)$ は, f に適合する上向きベクトル場 X によって決まる (なぜなら Φ が X により決まるから).

ということである. したがって, f が同じでもそれに適合する上向きベクトル場 X の選び方を変えれば, (接着写像が変わるので) ハンドル分解の構造が変わる. この認識は §3.3 で重要になる.

§3.2 いろいろな例

いくつかの多様体の上の Morse 関数を考えてみよう.

例 3.5 (m 次元球面)

$$(3.21) \quad S^m = \{(x_1, \dots, x_m, x_{m+1}) \mid x_1^2 + \dots + x_m^2 + x_{m+1}^2 = 1\}$$

を m 次元球面とし, 関数 $f: S^m \rightarrow \mathbb{R}$ を

$$(3.22) \quad f(x_1, \dots, x_m, x_{m+1}) = x_{m+1}$$

と定義する. f は $m+1$ 番目の 高さ関数である. 容易にわかるように, f は Morse 関数である. f の臨界点は $(0, 0, \dots, -1)$ と $(0, 0, \dots, 1)$ の 2 つしかなく, 指数はそれぞれ, 0 と m である. (演習問題 2.2). したがって, 定理 3.4 により, S^m は 0-ハンドル 1 つと m -ハンドル 1 つからなるハンドル分解をもつ.

$$(3.23) \quad S^m = D^m \cup D^m.$$