例2.9 $M_1 = N_1 = \mathbb{R}^2 = \{(x,y) \mid y \ge 0\}$ を上半平面とし、 $M_2 = N_2 = \mathbb{R}^2 = \{(x,y) \mid y \le 0\}$ を下半平面とする。 $9 \ne 0 \ne 1$ 恒等字像にとっておく、すると、 $W = V = \mathbb{R}^2$ である。

$$\begin{cases} (2,|b) & \begin{cases} h_1(x,y) = (x+y,y) & (y \ge \delta \circ k, = 1) \\ h_2(x,y) = (x,y) & (y \le \delta \circ k, = 1) \end{cases}$$

と定義しよう。 $f_1: M_1 \to N_1 \in f_2: M_2 \to N_2 \in W$ かの同相写像であるか、これらをそのまま張り合わせたのでは微分同相写像: $\mathbb{R}^2 \to \mathbb{R}^2$ は得られない、そこで、 f_1 を次のような \widetilde{f}_1 に修正する: (z, | y) = (x + p(y) y, | y).

ただし、($\epsilon > 0$ を t分小さい整数といて) P(y) は、 $o \leq P(y) \leq 1$ であり、かっ P(y) = 0 ($y \leq \epsilon$ の ϵt の) も 満たす C^* 級 関数である。

このように修正しておけば、上半平面でん。下半平面でんと定義した H: R2→ R3は 微分同相写像になる 定理28ではこのようなHのことを 簡単に H= h, いたこと書いたのである。

§2.2 Morse 関数

(a) m次元为様体上の Morse 関数

境界のないコルプトな多様体のことを閉じた多様体(closed manufold) または閉多用体という. Mをm次元の閉じた多様体、ナンハラ Rをその上の滑らかな関数とする.

定義2.10 (fの臨界点) Mの点 Poかf: M→Rの臨界点であるとは, Poのまわりの局所座標系(x,,,,,xm)に2017.

(2.18)
$$\frac{\partial f}{\partial x_1}(P_0) = 0$$
, $\frac{\partial f}{\partial x_2}(P_0) = 0$, ..., $\frac{\partial f}{\partial x_m}(P_0) = 0$

が成り立つことである。

なお、この定義は局所座標系の選び方によらない、(X1, …, Xm)について、条件 (2.18)が成り立ては、poのまわりの別の局所座標系 (Y1, …, Ym)についても同じ条件が成り立つ (演習問題 2.1)

実数cが、f: M→Rの何らかの臨界点Poでの値 c=f(Po)になっているとき、cをfの臨界値vui