

定義 2.13 (非退化な臨界点と退化した臨界点) 臨界点  $p_0$  における  $f$  の Hesse 行列  $Hf(p_0)$  の行列式  $\det Hf(p_0)$  が 0 でないとき,  $p_0$  を非退化な臨界点と呼び, 反対に  $\det Hf(p_0) = 0$  であるとき,  $p_0$  を退化した臨界点と呼ぶ.  $\square$

系 2.14 関数  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  の臨界点  $p_0$  が非退化であるか, 退化しているかは,  $p_0$  のまわりの局所座標系の取り方によらずに決まる.

[証明] 関係式 (2.21) から,

$$\det Hf(p_0) = \det {}^t J(p_0) \det Hf(p_0) \det J(p_0)$$

である. 座標変換によらず, Jacobi 行列  $J(p_0)$  の行列式は 0 でないことがわかっているから,  $\det Hf(p_0) \neq 0$  と  $\det Hf(p_0) = 0$  は同値である.  $\blacksquare$

定義 2.15 (Morse 関数) 関数  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  が Morse 関数であるとは,  $f$  の臨界点がすべて非退化な臨界点であることである.  $\square$

(b)  $m$  次元の Morse の補題

定理 2.16 ( $m$  次元の Morse の補題) 点  $p_0$  が  $f: M \rightarrow \mathbb{R}$  の非退化な臨界点であるとき,  $p_0$  のまわりの局所座標系  $(x_1, x_2, \dots, x_m)$  をうまく選んで, その局所座標系によって表した関数  $f$  の形が次の標準形になるようにすることができる.

$$(2.23) \quad f = -x_1^2 - \dots - x_\lambda^2 + x_{\lambda+1}^2 + \dots + x_m^2 + c.$$

ここに,  $c$  は定数 ( $= f(p_0)$ ) である. また,  $p_0$  は  $(x_1, x_2, \dots, x_m)$  の原点  $(0, 0, \dots, 0)$  になっている.  $\square$

この標準形に現れたマイナスの符号の個数  $\lambda$  は, Hesse 行列  $Hf(p_0)$  を対角化したときのマイナスの対角成分の個数に等しい. Sylvester の法則により,  $\lambda$  は Hesse 行列の対角化の仕方によらず決まる. したがって,  $\lambda$  は関数  $f$  と臨界点  $p_0$  で決まってしまう.

定義 2.17  $\lambda$  を非退化な臨界点  $p_0$  の指数と呼ぶ.  $m$  次元の場合,  $\lambda$  は 0 から  $m$  までの値をとる.  $\square$

$m$  次元の Morse の補題 (定理 2.16) を証明しよう.

[証明] 臨界点  $p_0$  のまわりの任意の局所座標系  $(x_1, x_2, \dots, x_m)$  を選ぶ. ただし,  $p_0$  はこの局所座標系の原点  $(0, 0, \dots, 0)$  であるとしておく. さらに必要なら,  $f$  のかわりに  $f - f(p_0)$  を考えることにし,  $f(p_0) = 0$  であると仮定してよい.