



HAL
open science

Quelques remarques sur les variétés, fonctions de Green et formule de Stokes.

Samy Skander Bahoura

► **To cite this version:**

Samy Skander Bahoura. Quelques remarques sur les variétés, fonctions de Green et formule de Stokes.. 2024. hal-01635538v23

HAL Id: hal-01635538

<https://hal.science/hal-01635538v23>

Preprint submitted on 25 Apr 2024

HAL is a multi-disciplinary open access archive for the deposit and dissemination of scientific research documents, whether they are published or not. The documents may come from teaching and research institutions in France or abroad, or from public or private research centers.

L'archive ouverte pluridisciplinaire **HAL**, est destinée au dépôt et à la diffusion de documents scientifiques de niveau recherche, publiés ou non, émanant des établissements d'enseignement et de recherche français ou étrangers, des laboratoires publics ou privés.

QUELQUES REMARQUES SUR LES VARIÉTÉS, FONCTIONS DE GREEN ET FORMULE DE STOKES.

SAMY SKANDER BAHOURA

RÉSUMÉ. On donne quelques remarques sur les surfaces K3, projectifs complexe, réels, le Tore, la topologie des surfaces réelles de dimension 2, la fonction distance au bord, l'orientabilité des boules geodesiques, traces de Sobolev et fonctions de Green et un Théorème de Dualité, le degré topologique de Leray-Schauder et des points fixes topologiques (en particulier, application en dimension 2), les solutions topologiques dans le cas negatif (critique et supercritique, Eq de courbure scalaire prescrite negatif et Eq. supercritique negatif), la metrique induite sur un ouvert Lipschitzien, les coordonnées geodesiques polaires et la formule de Gauss-Bonnet et sur le Théorème de la masse positive en dimension 3 et dans le cas conformément plat. Et le flot de Ricci et sur les inégalités du type $\sup u = f(\inf u)$, et sur la théorie de Yang-Mills et la relativité générale et la cosmologie quantique et leur relation avec l'equation de Yamabe et de la courbure prescrite et du type courbure prescrite. Et des obstructions d'astronomie. Et sur les cordes, supercordes et D-branes.

1. QUELQUES REMARQUES :

1) Sur les mesures de Hausdorff et la formule d'integration par parties (Pourquoi la version Fusco est equivalente a celle de Necas ?) : $H^{n-1}(\partial\Omega) < +\infty$ alors la mesure $H_{|\partial\Omega}^{n-1}$ est une mesure de Radon, donc reguliere.

Soit $A \subset \partial\Omega$, $H_{|\partial\Omega}^{n-1}$ mesurable, comme la mesure est une mesure de Radon, elle est reguliere :

$$\forall \epsilon > 0 \exists K_\epsilon, O_\epsilon, K_\epsilon \subset A \subset O_\epsilon, H_{|\partial\Omega}^{n-1}(O_\epsilon - K_\epsilon) \leq \epsilon.$$

On a, $O_\epsilon = V_\epsilon \cap \partial\Omega$, avec V_ϵ ouvert de \mathbb{R}^n .

Dapres le Theoreme d'Urysohn ;

$$\exists f_\epsilon \in C^0(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^+), 0 \leq f_\epsilon \leq 1, f_\epsilon \equiv 1, \text{ sur } K_\epsilon, \text{ supp } f_\epsilon \subset V_\epsilon,$$

Soient ν_1, ν_2 les normales (interieures) dans la formulation de Fusco et Necas :

Ω est un ouvert Lipschitzien, on ecrit la formule d'integration par parties, dans les deux formulation, la mesure sur le bord est la mesure de Hausdorff $H_{|\partial\Omega}^{n-1}$, ceci est du a la formule de l'aire appliquee localement dans des cartes. De plus par Fusco le bord reduit est egal au bord usuel et $|D\chi_\Omega| = H_{|\partial\Omega}^{n-1}$:

$$\int_\Omega \text{div} \varphi = - \int_{\partial\Omega} \varphi \nu_1 dH^{n-1} = - \int_{\partial\Omega} \varphi \nu_2 dH^{n-1}, \forall \varphi \in C_c^1(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n),$$

Avec $\nu_1, \nu_2 \in L^\infty(\partial\Omega)$.

Donc,

$$\int_{\partial\Omega} \varphi(\nu_1 - \nu_2) dH^{n-1} = 0, \forall \varphi \in C_c^1,$$

Comme C_c^1 est dense dans C_c^0 , la formule precedente est vraie pour $\varphi \in C_c^0$

On applique cette formule a f_ϵ , on obtient pour tout mesurable A :

$$\int_A (\nu_1 - \nu_2) dH^{n-1} = O(\epsilon) \rightarrow 0,$$

Donc,

$$\nu_1 = \nu_2, H_{|\partial\Omega}^{n-1}, p.p$$

Ce qu'on a montré cest que la normale explicite de la formulation Necas est egale a la normale theorique de la formulation de Fusco.

Dans la formulation de Fusco, la normale est obtenue comme "blow-up" autour d'un point du bord, cela revient à prendre la normale à la tangente au bord, par des cartes Lipschitziennes, on voit par ce procédé "blow-up", que la normale extérieure est la normale extérieure usuelle. (Car, l'espace tangent "à la mesure" ("blow-up") est l'espace tangent usuel).

La formule d'intégration par parties est bien connue. Pour sa preuve, voir les livres de Fusco (bords avec singularités par recouvrement et suite de compacts $K_n \rightarrow \partial\Omega - \{x_1, x_2, \dots, x_k\}$ dans le cas où il n'y a qu'un nombre fini de points singuliers), Necas et Azé.

La formule d'intégration par parties sur un domaine singulier en un nombre fini de points en dimension 2 (par exemple) :

La formule est locale, on considère $B(x_j, 1/n)$ avec x_j un point singulier du bord. La formule est locale, par un recouvrement et une partition de l'unité on écrit que (voir le Azé, dans chaque partie du recouvrement et on rajoute la boule où il y a la singularité $B(x_j, 1/n)$) :

$$\int_{\Omega} \operatorname{div}((1 - \alpha_n)u) dx = \int_{\partial\Omega} (1 - \alpha_n)u d\sigma,$$

avec α_n une fonction régulière et à support compact dans $B(x_j, 1/n)$, $\alpha_n \equiv 1$ dans $B(x_j, 1/2n)$. Avec le fait, $|\nabla\alpha_n| \leq Cn$ et $\mu_L(B(x_j, 1/n)) \leq C/n^2$ et $H_1(\{x_j\}) = 0$, la mesure de Hausdorff 1-dimensionnelle (ici, on l'a fait pour le point x_j). Puis on fait tendre $n \rightarrow +\infty$. On obtient la formule de Stokes ou Green-Riemann pour un domaine contenant un nombre fini de singularités au bord.

2) Pourquoi quand on a $u \in W^{1,p} \cap C^0(\bar{\Omega})$, $tr(u) = u$? on utilise Necas et Brezis :

On a :

Ω est un ouvert Lipschitzien \Rightarrow cartes Lipschitziennes \Rightarrow un opérateur de Prolongement $Pu \in C_c^0(\mathbb{R}^n) \cap W^{1,p}(\mathbb{R}^n)$, d'après la construction de l'opérateur de Prolongement dans des cartes, $Pu|_{\bar{\Omega}} = u$ et, $\chi_n(\rho_n * Pu) \rightarrow Pu$ dans $C_K^0(\mathbb{R}^n)$ et dans $W^{1,p}$ où K est un compact de \mathbb{R}^n , donc :

$$\|Tr(\chi_n(\rho_n * Pu)) - Tr(u)\|_{L^p(\partial\Omega)} \rightarrow 0,$$

Et,

$$\|Tr(\chi_n(\rho_n * Pu)) - u\|_{C^0(\partial\Omega)} \rightarrow 0,$$

Donc,

$$Tr(u) = u, \quad H_{|\partial\Omega}^{n-1} p.p,$$

Remarque : Par la formulation de Fusco,

$$Tr(u) = u_{\Omega} = \lim_{\rho \rightarrow 0} \frac{\int_{B_{\rho}(x)} u(y) dy}{|B_{\rho}(x)|}$$

on voit que si $u \in C^0(\bar{\Omega})$, $Tr(u) = u$.

3) Pourquoi $W_0^{1,1} = \{u \in W^{1,1}, tr(u) = 0\}$ avec Ω ouvert Lipschitzien. Voir le livre de Necas. On raisonne par rapport aux suites ($\exists u_i \in C^{\infty}(\mathbb{R}^n)$, $u_i \rightarrow u \in W^{1,p}(\Omega)$ pour les traces et la restrictions à des sous ensembles d'ouverts Lipschitzien).

a) On considère $\tilde{u} = u \times 1_{\Omega} \in W^{1,1}(\mathbb{R}^n)$ par intégration par parties et formule de Stokes.

b) Par des cartes et on multiplie par une fonction test à support compact, localement $\tilde{u} \in W^{1,1}(Q)$ avec Q un n-cube "au delà" du bord et nulle avant d'atteindre les cotés du bord qui sont intérieurs.

On considère alors \tilde{u}_{λ} , "la translatée" de \tilde{u} suivant la direction normale au bord. le support de \tilde{u}_{λ} est compact et strictement à l'intérieur du domaine.

On a : (on applique ces idées à un cube infini dans la direction normale au bord image (locale) de $\partial\Omega$, puis on se restreint au n-cube de départ. Sur les bords, la restriction de l'homeomorphisme Lipschitzien envoie les traces sur les traces par la formule de l'aire ou coaire. (par convergence de suites sur des ouverts Lipschitziens).)

$\tilde{u}_{\lambda} \in W^{1,1}(Q_{-\lambda})$ avec,

$$\nabla(\tilde{u}_{\lambda}) = (\nabla\tilde{u})_{\lambda}.$$

puis en utilisant des fonctions tests dans Q on obtient :

$\tilde{u}_\lambda \in W^{1,1}(Q)$ pour λ assez petit.

Le support de \tilde{u}_λ est strictement dans Q , on obtient alors, $\tilde{u}_\lambda \in W_0^{1,1}(Q)$.

Par un theoreme de la moyenne (voir Necas, \tilde{u} s'annule en dehors de Q), on obtient $\tilde{u}_\lambda \rightarrow \tilde{u}$ dans $W^{1,1}$. Donc, $\tilde{u} \in W_0^{1,1}$ et $u \in W_0^{1,1}$.

4) Soit (M, g) une variete riemannienne et soit $B_r(x)$ une boule geodesique tres petite, telle que l'exponentielle realise un diffeomorphisme sur la boule de \mathbb{R}^n : pourquoi, la normale exterieure $\nu = \partial_r$?

On a : l'image de la base canonique par l'exponentielle est la base canonique :

$d(\exp_x)(\partial_i) = \tilde{\partial}_i$, on identifie les 1-formes dx_i et $d\tilde{x}_i$.

Soit B^0 la base canonique de \mathbb{R}^n et \tilde{B}^0 la base $\{\tilde{\partial}_1, \dots, \tilde{\partial}_n\}$ la base canonique de la boule geodesique $B_r(x)$, alors $d(\exp_x)(B^0) = \tilde{B}^0$.

La base $B_{0,r} = \{\partial_{0,r}, \partial_{\theta_1}, \dots, \partial_{\theta_{n-1}}\}$ est directe, donc $\det_{B^0}(B_{0,r}) > 0$.

Soit $\tilde{B}_r = \{d(\exp_x)(\partial_{0,r}), \tilde{\partial}_{\theta_1} = d(\exp_x)(\partial_{\theta_1}), \dots, \tilde{\partial}_{\theta_{n-1}} = d(\exp_x)(\partial_{\theta_{n-1}})\}$, alors :

$\det_{\tilde{B}^0}(\tilde{B}_r) = [det : B_r \rightarrow B_{0,r}] o [det : B_{0,r} \rightarrow B_r, \text{ qui est directe}] o [det : B_r \rightarrow \tilde{B}_{0,r}] > 0$

La premiere est $d(\exp_x)^{-1}$ et la derniere $d(\exp_x)$ le determinant se elimine, il reste celui de $B_{0,r}$ vers B^0 qui est direct.

Donc la base \tilde{B}_r est directe par rapport a la base \tilde{B}^0 .

n_{ext} est definit precisement comme cela tel que $(n_{ext}, \tilde{\partial}_{\theta_1}, \dots, \tilde{\partial}_{\theta_{n-1}})$ est directe par rapport a \tilde{B}^0 .

On peut utiliser la formulation de S. Lang :

Soient ω_θ et Ω les formes volumes sur la sphere $S_r(x)$ et la boule $B_r(x)$ n_{ext} est tel que son dual n_{ext}^* verifie :

$$n_{ext}^* \wedge \omega_\theta = \Omega,$$

C'est-a-dire que à des constantes multiplicatives pres (determinant des metriques)) :

$$n_{ext}^* \wedge d\tilde{\theta}_1 \wedge \dots \wedge d\tilde{\theta}_{n-1} = d\tilde{x}_1 \wedge \dots \wedge d\tilde{x}_n$$

cela veut dire que :

$$\Omega(n_{ext}, \tilde{\partial}_{\theta_1}, \dots, \tilde{\partial}_{\theta_{n-1}}) > 0$$

c'est a dire que la base $\{n_{ext}, \tilde{\partial}_{\theta_1}, \dots, \tilde{\partial}_{\theta_{n-1}}\}$ est directe par rapport a la base $\{\tilde{\partial}_1, \dots, \tilde{\partial}_n\}$ et donc $n_{ext} = \partial_r$.

Voir aussi le livre de Gallot-Hulin-Lafontaine où la normale exterieure est definie par le produit interieur. (Par rapport à la base du bord et l'element de volume du bord) On a le meme resultat.

Par sa construction, la boule geodesique est orientable et orientée. En chaque point, l'exponentielle conserve l'orientation et induit une orientation par rapport à la carte (Ω, φ) à partir de laquelle elle est construite. Par un argument de recouvrement, si on raisonne sur un compact K en utilisant l'exponentielle et cette propriété d'orientabilité des boules geodesiques via l'exponentielle, il faudra supposer la variété orientable.

5) Dans la construction de la fonction de Green pour un operateur coercif $\Delta + a$ voir le livre d'Aubin et le monograph de Frederic Robert, on utilise le produit de convolution et le fait que les traces des fonctions sont nulles jusqu'à l'etape :

$$-\Delta V_x + aV_x = 0, \text{ dans } M, V_x = -G_x, \text{ sur } \partial M,$$

Alors la fonction $G_x \in C^{1,\theta} \cap W^{2,p}(M - \{x\})$, car la parmetrix H_x verifie au sens C_0^2 (Agmon),

$$-\Delta_{dist} H_x = \delta_x - \Delta_y H_x \in L^\infty(M - \{x\})$$

Les Γ_i verifient cette proprité, elles sont nulles au bord car leur support est dans $B(m, \delta_m/2)$ et le rayon d'injectivité $= \delta_m \leq d(m, \partial\Omega)$. Puis on utilise des cartes pour se ramener au demi-espace et utiliser les estimations de Agmon-Douglis-Nirenberg.

On peut aussi, utiliser G_x dans l'equation et utiliser les Theoremes de Gilbarg-Trudinger :

$\Delta(V_x - \eta G_x) + a(V_x - \eta G_x) = -\Delta(\eta G_x) + a(\eta G_x) \in L^p$, et $(V_x - \eta G_x) = 0$, sur ∂M ,

Avec η une fonction cutoff egale a 1 dans un voisinage de ∂M et 0 au voisinage de x (nulle au voisinage de la singularité).

On obtient $V_x - \eta G_x \in W^{2,p}(M)$ et comme $\eta G_x \in W^{2,p}(M)$, alors : $V_x \in W^{2,p}(M)$.

Remarques :

1) Dans la formulation variationelle on pour une solution $u \in W_0^{1,2}$ de :

$$-\Delta u + au = f, \text{ et } u = 0 \text{ sur } \partial M,$$

Dans le monograph de Brezis-Marcus-Ponce (ils supposent les solutions $W_0^{1,1}$), ils prouvent que ces solutions sont au sens C_0^2 (Agmon), d'où on peut prouver qu'elles sont $W^{2,p}$ et qu'on a les estimations a priori dans $W^{2,p}$ d'Agmon (méthode des quotients differentiels) ou en sachant qu'elles sont $W^{2,p}$ qu'on a les estimations a priori par Calderon-Zygmund écrits dans le Gilbarg-Trudinger.

Dans le cas du Laplacien, la constante dans l'inegalité de Calderon-Zygmund, ne depend pas de Ω ce qui fait qu'on peut par coninuité obtenir l'estimation $W^{2,p}$ d'un operateur general à partir du Laplacien. On approche l'operateur par un operateur constant.

2) Les estimations d'Agmon-Douglis-Nirenberg, dans ce cas sont basées (sur de l'intergartion par parties, par rapport a la variable $t > 0$) et sur les integrales singulieres de Calderon-Zygmund.

C'est une autre preuve par le potentiel du demi-espace.

Par exemple :

En effet, on considere le probleme suivant :

$$-Lu = 0, \quad u = \varphi \text{ sur } \partial\Omega$$

On peut supposer L le Laplacien euclidien, le cas general se ramene au cas constant (voir Gilbarg-Trudinger, par continuité on approche l'operateur general par un operateur constant).

De meme pour Agmon-Douglis-Nirenebrg, ils considerent des operateurs a coefficients constants, et dans le cas du Laplacien, la constante dans linegalité obtenue ne depend pas de Ω ce qui fait qu'on peut par coninuité obtenir l'estimation $W^{2,p}$ d'un operateur general à partir du Laplacien. On approche l'operateur par un operateur constant.

Par exemple on écrit à l'ordre 1 :

Il suffit, par des cartes, de consider le demi-espace et on utilise le noyau de Poisson $P(x, t) = \frac{t}{(t^2 + |x|^2)^{(n+1)/2}}$.

On suppose que $\varphi \in C^2 \cap W^{2,p}$. On écrit :

$$\partial_s(P(x - y, t + s)\varphi(y, s)) = \partial_s P\varphi + P\partial_s\varphi,$$

On integre en y et s et on obtient (on utilise la representation integrale de u en fonction du noyau de Poisson) :

$$u(x, t) = \int_{\mathbb{R}^n} P(x - y, t)\varphi(y, 0)dy = \int P(x - y, t + T)\varphi(y, T) + \int \int \partial_t P\varphi + \int \int P\partial_t\varphi,$$

On a $\partial_t P \equiv \frac{1}{|Q|^{n+1}}$, Q un point quelconque, et $dim(\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}) = n + 1$, on utilise l'integrale singuliere de Calderon-Zygmund.

Pour $\partial_t u, \partial_x u$, on derive sous le signe \int et puis on integre par parties sur \mathbb{R}^n . On obtient des integrales du type,

$$\int \int \partial_t P\partial_t\varphi, \quad \int \int \partial_t P\partial_x\varphi, \quad \text{et} \quad \int \int \partial_x P\partial_t\varphi$$

On elimine $\int P(x - y, t + T)\varphi(y, T)$ par son estimation en $c(T) \rightarrow 0$ quand $T \rightarrow +\infty$.

On obtient des estimations du type :

$$\|\partial u\|_{L^p} \leq C\|\varphi\|_{W^{1,p}},$$

On refait la meme chose en derivant une deuxieme fois.

Comme dans le Gilbarg-Trudinger, on ecrit les solutions en fonction du potentiel du demi-espace (voir chapitre 4 de Gilbarg-Trudinger). Dans le cas d'Agmon-Douglis-Nirenberg, ils considerent le demi-espace.

6) Sur le degre topologique et l'article de De Figueiredo-Lions-Nussbaum : ils utilisent la definition du degre topologique de Leray-Schauder :

$\exists T_0 \in \mathbb{R}^+, deg[x - F(x, T_0)B_{R_2}, 0] = 0$ cela veut dire qu'il n'y a pas de solution a cette equation.

$x - F(x, t) \neq 0, t \in \mathbb{R}^+, x \in \partial B_{R_2}$, cela veut dire qu'on peut utiliser l'homotopie :

$$deg[x - F(x, t), B_{R_2}, 0] = deg[x - F(x, 0), B_{R_2}, 0] = deg[x - F(x, T_0), B_{R_2}, 0] = 0,$$

$t = 0, F(x, 0) = \Phi(x)$ et par Nussbaum et la propriété d'excision et d'additivité, on peut décomposer le degre en 2, la condition est que $\Phi(x) \neq x$ sur ∂B_{R_1} et $\Phi(x) = F(x, 0) \neq x$ sur ∂B_{R_2} , alors :

$$0 = deg[x - \Phi(x), B_{R_2}, 0] = deg[x - \Phi(x), B_{R_1}, 0] + deg[x - \Phi(x), \{R_1 < ||x|| < R_2\}, 0],$$

La dernière condition est celle de l'homotopie avec l'identité et le degre de l'identité est 1.

$$deg[x - \beta\Phi(x), B_{R_1}, 0] = deg[x - \Phi(x), B_{R_1}, 0] = deg[x, B_{R_1}, 0] = 1,$$

Donc,

$$deg[x - \Phi(x), \{R_1 < ||x|| < R_2\}, 0] = -1,$$

Dans leur exemple, De Figueiredo-Lions-Nussbaum, utilisent l'estimation integrale $\int_{\Omega} f(u(x)+t)dx \leq C, C$ independante de t et les estimations a priori pour verifier que les conditions d'applications du degre topologique sont verifiées, dans ce cas les t et les solutions sont uniformément bornés.

Concernant l'article de Crandall-Rabinowitz, il traite du cas où en particulier on a un terme nonlineaire du type exponentiel. Grace à la condition de stabilité (ils prennent des fonctions tests particulieres), ils prouvent que la masse et le volume ou energie, sont bornées (jusqu'a la dimension 10).

La formulation du degre précédente s'applique aux equations en sinh sans poids ou avec poids, pour le laplacien ou l'operateur plus general que le laplacien, en dimension 2 par exemple. Voir l'article de Brezis-Turner et vers la fin de ce print, sur le degre en dimmension 2 et pour des systemes avec singularités.

7) Sur les surfaces $K3$. Soit E un fiber bundle (fibré vectoriel) et M une variété Complexe de metrique h .

Remarquons d'abord que cette varité est orientable car les changements de cartes sont holomorphes donc le Jacobien réel est le carré du Jacobien complexe, cest du a l'holomorphie, comme en dimension 2 (equation de Cauchy-Riemann).

Pour ce fibre bundle E , il existe une unique connexion compatible avec l'holomorphie et la metrique, c'est l'analogue complexe de la connexion de Levi-Cevita :

$$\pi^{0,1}\nabla = \bar{\partial}$$

et,

$$\nabla h = 0$$

C'est la connexion hermitienne ou connexion de Chern, semblable a la connexion de Levi-Civita dans le cas Riemannien.

Des qu'on a une connexion, une derivee covariante, on a la courbure, on derive 2 fois, comme dans le cas Riemannien, on a la courbure et donc la courbure de Ricci et la classe de Chern , cest la classe de Ricci.

Connexion de Chern \Rightarrow symboles de Christofels \Rightarrow Connexion form, ω, \Rightarrow Curvature form,

Dans le cas $E = \wedge^2 T^*(M)$ les 2-formes alternees :

$\omega = \omega_i dx^i \otimes (dx^j \wedge dx^k)$, car ici, ce qui joue le role de champs de vecteurs (pour la connexion de Levi-Cevita), c'est les sections sur E (les vecteurs de base sont les 2-formes alternees), les champs de 2-formes alternees,

$d\omega = \Omega_{ij} dx^i \wedge dx^j \otimes dx^l \wedge dx^m$, des qu'on dérive encore deuxieme fois on obtient la courbure.

Dans le cas des surfaces $K3$, $E = \wedge^2 T^*(M) = 0$, 2 formes alternees :

Si $E = 0$, la connexion nulle convient pour la derivation sur E or la connexion de Chern est unique dou $\nabla \equiv 0$. Donc, il ny a pas de courbure do la classe de Chern est nulle, $c_1 = 0$.

Les groupes de cohomologies sont connues :

faire attention :

1) ici, c'est les coherent sheaves sur les varietes complexe, il faut prendre la dimension complexe 2 et non reelle pour les groupes de Cohomologie du Sheaf et pour la dualite de Serre, cela va de 0 à 2, par contre pour les nombres de Betti et la theorie de Hodge, on prend la dimension reelle 4, avec la convention $H^r = \sum_{\{p+q=r, 0 \leq p, q \leq 2\}} H^{p,q}$, p, q varient selon la dimension complexe, quand on inverse p et q on a par la conjugaison complexe, la meme dimension.

2) Par la cohomologie et dualité de Dolbeault, $H^{0,1}$ est isomorphe à la cohomologie de Cech $H^1(S = K3, \Omega^0) = H^1(S = K3, O_S)$ car les 0-formes sont les fonctions et on prend la cohomologie dans le faisceau de fonctions O_S et par definition $H^1(S, O_S) = 0$ d'ou $h^{0,1} = \dim H^{0,1} = \dim H^1(S, O_S) = 0$. On voit que les groupes de cohomologie de sheaf (faisceau) sont des données et par la dualité de Serre (dimension complexe), on les connait tous, il n'y a que le premier et le dernier, doù la caractéristique Sheaf egale a 2.

De meme pour la cohomologie de Hodge (dimension reelle 4) on les connait tous ainsi que les nombres de Betti.

Le theoreme de Max Noether donne $X = S = K3$:

$\chi(X, O_X) = \chi(S, O_S) = 2 = \frac{\int c_1 \wedge c_1 + \int c_2}{12}$, avec c_1 la premiere classe de Chern et c_2 la deuxieme classe de Chern, definies dans le developpement de la courbure Ω

$$\det(\Omega - tI) = 1 + \text{tr}(\Omega) + \Omega \wedge \dots = 1 + c_1 + c_2,$$

L'integrale $\int c_2$ est le 2ème nombre de Chern dans le cas d'une surface il est egale a la caracteristique d'Euler-Poincaré, dans le cas dune surface $K3$, cest donc $\chi(K3) = \int c_2 = 24$.

Ici, quand on contracte on elimine des termes du type $dx^j \wedge dx^k$ et c_2 est une quatre forme ("forme volume") car on a contracte une 8-forme.

Plus generalement, on definit les nombres de Chern comme : $\int c_k$ avec c_k la k -ieme classe de Chern.

Comme la surface $K3$ est de dimension 4 et de classe de Chern nul, il existe une metrique d'Einstein-Kahler de constante 0, voir le livre d'Aubin. Donc, cette variété possède une metrique d'Einstein de constante nulle, donc la courbure de Ricci est nulle et donc la courbure scalaire aussi.

(Remarquons d'abord qu'avec $(K3, h, \nabla)$ on a une structure hermitienne et par Siu, $K3$ est Kahler, c'est a dire que la structure Riemannienne $(K3, g = \text{Re}(h), \nabla_g)$ est compatible avec la structure complexe, les connexions de Chern et Levi-Civita coincident.

On sait que la classe de Chern est nulle et donc, il existe une metrique d'Einstein-Kahler de constante 0).

On utilise la formule donnant la caracteristique d'Euler-Poincaré en fonction du tenseur de Weyl et de la courbure de Ricci et Scalaire, pour enfin dire que le tenseur de Weyl est non nul.

$$0 \neq \chi(K3) \equiv \int |Weyl|^2 + (\text{Ricci}_g, S_g) = \int |Weyl|^2$$

Donc, une surface $K3$ possède une metrique non-loclamment conformement plate.

a) Le Projectif complexe de dimension complexe $n \geq 2$ est une variete Kahlerienne, c'est dire qu'elle possède (3 structures) dont la Riemannienne et complexe, qui sont compatibles, les connexions de Levi-Civita et de Chern sont les memes, pour la metrique de Fubini-Study. Il est d'Einstein et de courbure sectionelle non constante, donc non localement conformement plat. Il est orientable.

Pourquoi la courbure sectionelle du projectif complexe de dimension $n \geq 2$ est non-constante : C'est ecrit dans le Gallot-Hulin-Lafontaine.

a) Ils utilisent l'equation des champs de Jacobi, pour determiner le tenseur de Riemann.

b) Ils utilisent la multiplication par le nombre complexe, i , la structure complexe, J . Et le fait que H_x sont les vecteurs orthogonaux a z et iz , $z \in \mathbb{S}^{2n+1}$.

Ils utilisent la variations $H(t, s)$ et les champs de Jacobi.

La courbure sectionnelle pour u, v est calculée à partir du champs de Jacobi, $Y(s) = \cos s u + \sin s Jv$:

$$K(u, v) = 1 + 3\sin^2 s.$$

qui n'est pas constante.

b) Le Projectif complexe de dimension complexe 1, est isométrique à la sphere de dimension 2 réelle et donc de courbure sectionnelle constante. C'est une surface de Riemann réelle (donc localement plate).

Pourquoi, le Projectif complexe de dimension 2 est isométrique à la sphere de dimension 2. Voir le Gallot-Hulin-Lafontaine :

1-On utilise le quotient par un groupe de Lie. Comme le groupe de Lie agit proprement et transitivement et..., cela veut dire qu'il existe une structure de variété sur le quotient $\mathbb{S}^3/\mathbb{S}^1$ telle que l'application de passage au quotient soit une submersion.

2-Le fait qu'on ait une submersion, on utilise la définition, localement, on a des sous-variétés, on construit, par des cartes, une base du noyau et après un procédé d'orthogonalisation de Gram-Schmidt, on construit un supplémentaire orthogonal. l'application de passage au quotient est bijective sur ce supplémentaire. ce qui permet de construire localement un "lift".

3-On définit la métrique sur le quotient de telle manière que l'application de passage au quotient soit une isométrie, on la construit à partir du lift et par projection sur H_x .

(Remarque : soit $p(x) = [x]$ l'application de passage au quotient et γ une isométrie, $x = \gamma^{-1} \circ \gamma(x) \Rightarrow [x] = [\gamma(x)] \Leftrightarrow p(x) = p \circ \gamma(x)$, ceci est important dans la construction de l'isométrie en prouvant que cela ne dépend pas de point de la fibre).

On voit que pour le cas de \mathbb{S}^3 et $\mathbb{P}^1(\mathbb{C}) \equiv \mathbb{S}^3/\mathbb{S}^1$, que la métrique du projectif est celle de la 3-sphere pour des vecteurs particuliers v, w , par exemple orthogonaux à z et iz avec $z \in \mathbb{S}^3$. (le produit scalaire sur H_x est égal à celui pour l'espace tangent au quotient).

Par exemple si on prend $z = (1, 0) = [(1, 0), (0, 0)]$ en notation complexe, les v, w sont de la forme $v = (0, v_1), w = (0, w_1)$. Puis en utilisant l'application H du Gallot-Hulin-Lafontaine $H(u, v) = (2u\bar{v}, |u|^2 - |v|^2)$ et les chemins $u(t) = \cos t z + \sin t v, w(t) = \cos t z + \sin t w$, (on se ramène à ce cas par une rotation car la variété est invariante par $U(n+1)$, les rotations complexes, (elle est construite à partir de S^{2n+1}), on a :

$$\langle H(u(t))', H(v(t))' \rangle_{S^2_{t=0}} = \langle v, w \rangle_{S^3} = \langle v, w \rangle_{\mathbb{P}^1(\mathbb{C})}.$$

Cela veut dire que,

$$H^*(g_{S^2}) = g_{\mathbb{P}^1(\mathbb{C})}.$$

Remarque : Les revêtements riemanniens, sont similaires, au lieu d'avoir une submersion, on a un difféomorphisme local. Voir, le Gallot-Hulin-Lafontaine, pour la construction du Tore et des projectifs réels (leur métriques).

Dans le cas des revêtements, puisqu'il y a un difféomorphisme local, la courbure sectionnelle se conserve (voir le Hebey). On voit alors, dans la construction du projectif réel et le Tore, que la courbure sectionnelle est constante, donc, elles sont conformement plates.

On a la même chose avec les groupes de Lie et les espaces homogènes. On a une fibration qui est une submersion et on construit une métrique G - invariante par le même procédé que les submersions et les revêtements. De plus, si par exemple, on considère $P_n(\mathbb{C})$, les groupes unitaires (les rotations complexes) $U(n+1)$ et $SU(n+1)$ agissent transitivement et proprement sur $P_n(\mathbb{C})$ par l'intermédiaire de la sphere S^{2n+1} .

1- $P_n(\mathbb{C})$ est à la fois identifiable à $U(n+1)/U(1) \times U(n)$ et $SU(n+1)/S(U(1) \times U(n))$. De plus, comme on la vu dans le cas des submersions, pour connaître la métrique de $P_n(\mathbb{C})$, il suffit de se placer sur la sphere S^{2n+1} , car on prend H_x l'orthogonal de z et iz , avec $z \in S^{2n+1}$. Pour ce qui concerne les groupes de Lie, la formule donnant la métrique G - invariante est égale à (C désigne le produit scalaire dans \mathbb{C}) :

$$\langle x|y \rangle_{[e], P_n(\mathbb{C})} = \int_{H_1} \langle Ad_{h_1}.x | Ad_{h_1}.y \rangle_C dv_{H_1}$$

Or, dans l'espace des matrices, la dérivée de l'adjoint est connue et est égale, (on raisonne par rapport aux chemins et en particulier de l'exponentielle) :

$$Adh_1.x = Ad_{G/H}h_1.x = h_1^{-1}.x.h_1, \quad Adh_1.y = h_1^{-1}.y.h_1,$$

avec l'identification, $x = [x] = u$, $[x] \in SU(n+1)/S(U(1) \times U(n))$ et $x = u \in H_x \subset \mathbb{C} \equiv P_n(C)$.

Car ici, $G/H = P_n(C)$ et on prend le plan tangent et dans ce cas il faut prendre des vecteurs de H_x donc de S^{2n+1} , (raisonner par rapport à l'exponentielle et les chemins). ($t \rightarrow \exp(tx)$ est un bon chemin et en plus quand on derive on a l'adjoint). (on se ramene au produit scalaire de S^{2n+1}).

$$G = SU(n+1), H = G_m = S(U(1) \times U(n)).$$

Remarque : La metrique sur G/H est definie de telle maniere que la correspondance : $F : [x] \in G/H \rightarrow u \in P_n(C)$ soit une isometrie. (voir le livre de Gallot-Hulin-Lafontaine, sur la correspondance via S^{2n+1} entre $SU(n+1)/S(U(1) \times U(n))$ en tant que groupe de Lie et $P_n(C)$ via \mathbb{S}^{2n+1} . Donc, on retrouve le fait que les metriques sont proportionnelles. (Eux, ils notent $U(n+1)/U(1) \times U(n)$).

Gallot-Hulin-Lafontaine disent qu'on peut prendre "any scalar product on $T_e(G/H)$ ". Comme G/H s'identifie par F à $P_n(C)$, on choisit le produit scalaire tel que F soit une isometrie vers le projectif complexe. Ce qui revient à obtenir le produit scalaire du projectif complexe.

Finalement, on ecrit, puisque $\bar{h}_1^t h_1 = 1$ et $(\bar{h}_1^{-1})^t h_1^{-1} = 1$:

$$\begin{aligned} \langle x|y \rangle_{[e], P_n(C)} &= \int_{H_1} \langle (h_1^{-1}.y.h_1)^t | h_1^{-1}.x.h_1 \rangle_C dv_{H_1} = \\ &= \int_{H_1} \langle (h_1^{-1})^t .y^t .(h_1^{-1})^t | h_1^{-1}.x.h_1 \rangle_C dv_{H_1} = \\ &= \int_{H_1} \langle y^t | x \rangle_C dv_{H_1} = \mu \langle x|y \rangle_{\mathbb{C}}, \end{aligned}$$

avec, $\mu > 0$ et $x, y \in H_x$, on reconnait le produit de deux vecteurs de S^{2n+1} qui donne le produit scalaire dans $P_n(C)$.

Ce qui a été prouvé est que la metrique G -invariante est egale à la metrique usuelle du projectif complexe.

Pour savoir directement, que le projectif complexe est d'Einstein et de courbure sectionelle non constante. Utiliser le livre de Kobayashi-Nomizu, tome 2, pour avoir l'expression de la metrique ou et le livre d'Aubin, pour avoir l'expression du tenseur de Ricci, et par les calculs, directement, on prouve qu'il est d'Einstein. Pour a courbure sectionelle, voir aussi dans, le livre de Kobayashi-Nomizu, K, K_0 , dans le chapitre Complex manifolds. Avec la metrique tirée du livre de Kobayashi-Nomizu, la courbure sectionelle holomorphe est constante, ce qui induit que la courbure sectionelle Riemannienne est de la forme :

$$K(X, Y) = (1 + 3(\cos a)^2)/4, \quad a, \text{ l'angle de } g(X, JY).$$

Ici, par la fomulation de Gallot-Hulin-Lafontaine avec la phrase "any scalar product", on transporte la metrique du projectif, pour avoir une structure d'espace homogene, une structure de plus sur le projectif complexe par l'isometrie (par definition et choix) de $SU(n+1)/S(U(1) \times U(n))$.

(On a une isometrie F entre la variété homogène $SU(n+1)/S(U(1) \times U(n))$ et $P_n(C)$, la courbure de la variété homogène est alors $RiccioF$ (voir le Hebey), elle constante).

En tant que submersion :

Pour voir que la metrique de $P_n(C)$ est celle de S^{2n+1}/S^1 , du Gallot-Hulin-Lafontaine, on ecrit que la metrique ds du Kobayashi-Nomizu est a la fois invariante par "rotation", on se place alors dans la carte de $z = (1, 0, \dots, 0)$ avec la carte $(t_i) = (z_i/z_0)_{(1 \leq i \leq n)}$, on ecrit alors ds en coordonnées z_i et la metrique en z est euclidienne sur les vecteurs de $\mathbb{C}^n = H_x$, or la metrique de S^{2n+1}/S^1 dans H_x est la metrique de S^{2n+1} qui est la metrique euclidienne de $\mathbb{C}^n = H_x$. Donc la metrique ds , dite de Fubini-Study dans le Kobayashi-Nomizu est la metrique dite de Fubini-Study dans le Gallot-Hulin-Lafontaine.

Remarque sur les espaces homogènes : Tout ce travail sur les groupes de Lie, sert en fait pour les ensembles de matrices. Cette Théorie est construite pour les groupes matriciels, $SU(n+1), SO(n)$... (pour ces cas particuliers, les variétés sont de dimensions finies).

(Remarque sur les actions de groupes : le fait d'écrire \cdot , le point, dans l'action de groupe, c'est une notation, pour dire que le groupe agit sur cet ensemble, comme c'est écrit dans le debut du chapitre sur les groupes de Lie dans le Dieudonné, c'est une notation d'écrire la derivation, $s \cdot k_x$ dans l'espace tangent $T_e(G)$, pour écrire la composition de la derivation, $\partial\psi/\partial\xi_j(s, \xi_1, \dots, \xi_n)k_j$. On voit bien par la formule de derivation de la composition, on a $s \cdot (t \cdot k_x)$ remplace $\partial_{\rho_i}(s, \rho)\partial_{\xi_j}^i(t, \dots)$

(Cette notation, (d'action de groupe, \cdot , le point), permet d'expliquer pourquoi l'espace tangent $T_e(G/H)$ s'identifie à $T_e(G)/T_e(H) = G_-/H_-$. Car en prenant des chemins, $c : t \rightarrow [g(t)]$ dans G/H et en les derivant cela revient à prendre l'action de la classe dans le quotient :

$\frac{dc(t)}{dt} = \left\{ \frac{d(g(t) \cdot h)}{dt} \cdot h, h \in H \right\} = \{g' \cdot h, h \in H\} = [g'] \cdot T_e(H) = \text{classe de } g'$, car on derive un chemin suivant H donc dans l'espace tangent à H .)

Le paragraphe suivant, traite du cas du projectif complexe et l'exercice proposé dans le Gallot-Hulin-Lafontaine, on a vu comment la submersion construite permet d'identifier $P_n(\mathbb{C})$ et S^{2n+1}/S^1 , on regarde aussi comment le projectif est vu comme un espace homogene en comparant S^{2n+1}/S^1 et $SU(n+1)/S(U(1) \times U(n))$:

(***Voir l'exercice sur le projectif complexe dans le Gallot-Hulin-Lafontaine, ici, aussi, on utilise les chemins dans la determination des espaces tangents en $e = I_n$ ou algebre de Lie, on derive par exemple $(I_n + H)(I_n + H^t) = I_n$ en prenant $dH/dt|_{t=0} = A$, pour $U(n)$, on voit alors que A est antihérmittienne. Pour $SU(n)$, on derive le determinant en I_n on a de plus $Tr(A) = 0$ et l'application adjointe est l'application adjointe reellement, quand on calcule $h x h^{-1}$ avec $x =$

$$\begin{pmatrix} 0 & -\bar{v} \\ v & 0 \end{pmatrix}; h = \begin{pmatrix} \lambda & 0 \\ 0 & A \end{pmatrix}; h^{-1} = \bar{h}^t = \begin{pmatrix} \bar{\lambda} & 0 \\ 0 & \bar{A} \end{pmatrix}$$

$$h x h^{-1} = \begin{pmatrix} 0 & -\lambda A \bar{v} \\ \bar{\lambda} A v & 0 \end{pmatrix},$$

De plus pour voir que $x \in T_e(G)/T_e(H) = G_-/H_-$ est de la forme precedente, on a $T_e(G)$ est l'ensemble des matrices antihérmittiennes de trace nulles et $H = S(U(1) \times U(n))$, $T_e(H)$ est l'ensemble des matrices antihérmittines, comme on quotient par $T_e(H)$ on elimine les termes centraux et x a la forme precedente. On voit alors que la condition d'irreductibilité isotope est vraie ici, la definition est : $\forall \lambda, \forall A, \forall w \in W, \bar{\lambda} A w \in W \Rightarrow W = \{0\}$ ou $W = G_-/H_-$. Et aussi, pour le produit scalaire dans \mathbb{C}^n des matrices est invariant par l'adjoint, $h x h^{-1}$, le produit scalaire choisit fait reference à la phrase du Gallot-Hulin-Lafontaine "any scalar product", ici c'est le plus simple, celui des matrices. En outre, ici, si on considere la matrice de la courbure de Ricci, *Ricci* c'est une matrice symétrique donc diagonalisable. Ici, pour le cas du projectif complexe, on prend le produit scalaire $(M_1 \cdot M_2)$ avec M_1, M_2 deux matrices de la forme $h x h^{-1}$ avec h, x, y trois matrices comme ci-dessus, cela revient à avoir le produit scalaire usuel $\langle \bar{\lambda} \lambda \bar{v}^t \bar{A}^t A w \rangle_{\mathbb{C}} = \langle v | w \rangle$, car $A \in U(n)$ et $\lambda \in U(1), |\lambda| = 1$.

On regarde alors si l'application \tilde{F} du livre de Gallot-Hulin-Lafontaine est une isometrie avec les bons produits scalaire (ce qu'on a dit au debut de ce point avec $[x] \in G/H = SU(n+1)/S(U(1) \times U(n))$ et $u \in P_n(\mathbb{C}) = S^{2n+1}/S^1$) :

Soit \tilde{F} , l'application du livre de Gallot-Hulin-Lafontaine; $[x] \rightarrow \tilde{[x.m]} = q(x.m), [x] \in G/H = SU(n+1)/S(U(1) \times U(n)), \tilde{[x.m]} \in S^{2n+1}/S^1$ et $q : y \rightarrow \tilde{[y]}$, l'application du passage au quotient de $S^{2n+1} \rightarrow S^{2n+1}/S^1$. \tilde{F} est un diffeomorphisme. On prend alors $m = z = (1, 0, \dots, 0)$ et on se place dans la carte de m , $(t_k) = (z_k/z_0)$, voir le Gallot-Hulin-Lafontaine dans la construction de la metrique de Fubini-Study de S^{2n+1}/S^1 .

Alors $T_m(S^{2n+1}) = \{(i\eta, \xi^1, \dots, \xi^n), \eta \in \mathbb{R}, \xi^j \in \mathbb{C}, 1 \leq j \leq n\}$. Si on prend $t \rightarrow x(t)$ un chemin dans $SU(n+1)$ alors $x'(t) = dx/dt \in T_e(SU(n+1))$ est une matrice antisymétrique de trace nulle et $(dx/dt) \cdot m = (0, v_1, v_2, \dots, v_n) = (0, v)$ est orthogonal à m et $i.m$, et donc, $(dx/dt) \cdot m \in H_m$, le sous espace vectoriel qui permet de definir le produit scalaire dans S^{2n+1}/S^1 , de meme pour $(dy/dt) \cdot m = (0, w_1, \dots, w_n) = (0, w) \in H_m$. (Ne pas confondre H_m l'espace vectoriel ici dans la definition de la metrique de Fubini-Study et H_m l'espace isotrope dans la definition de $G/H = G/G_m$). (On peut prendre x tel que $dx/dt = x$ avec des termes centraux nuls, comme ci-dessus).

Comme par definition q est une isometrie sur H_m , on a :

$$\langle (dx/dt) \cdot m | (dy/dt) \cdot m \rangle = \langle dq[(dx/dt) \cdot m] | dq[(dy/dt) \cdot m] \rangle =$$

$$\begin{aligned}
&= \langle (d/dt)[q(x.m)] | (d/dt)[q(y.m)] \rangle = \langle (d/dt)[\tilde{F}(x)] | (d/dt)[\tilde{F}(y)] \rangle = \\
&= \langle d\tilde{F}(dx/dt) | d\tilde{F}(dy/dt) \rangle,
\end{aligned}$$

donc, \tilde{F} est une isometrie, ce qui permet de transporter la metrique de Fubini-Study. De plus, le produit scalaire :

$$\begin{aligned}
\langle (dx/dt) \cdot m | (dy/dt) \cdot m \rangle &= \langle (dx/dt) \cdot m | (dy/dt) \cdot m \rangle_{H_m} = \langle v | w \rangle_{\mathbb{C}} = \\
&= [(dx/dt) \cdot (dy/dt)] = \langle (dx/dt) | (dy/dt) \rangle,
\end{aligned}$$

est le produit scalaire sur les matrices et coincide avec $(M_1 \cdot M_2)$ de ce qu'on a dit precedemment et avec le produit scalaire dans $\mathbb{C}^n = H_m$, de la metrique de Fubini-Study, si on prend par exemple $dx/dt = x$ avec des termes contraux nuls. Le produit scalaire choisit sur l'espace homogene (de matrices) induit que, \tilde{F} , une isometrie sur S^{2n+1}/S^1 . C'est ce qu'on disait au debut de cette section sur les espaces homogenes, de maniere theorique, on choisit le produit scalaire de sorte que \tilde{F} soit une isometrie et donc on transporte la metrique. Ici, pour le cas du projectif complexe, le produit scalaire qu'on pris, fait de \tilde{F} une isometrie.***)

Concernant la courbure de Ricci et le fait qu'on a le projectif comme espace homogene d'Einstein, sans les calculs :

On a parle de la notation . d'action de de groupe, comme le groupe de Lie agit par isometries, dans la derivation on obtient des termes du type, dans le tenseur de courbure :

$$R(h'.X, h'.Y, h'.Z, h'.T) = R(X, Y, Z, T)$$

en composant à droite par l'inverse, on obtient l'application adjointe :

$$R(h'.X.h'^{-1}, h'.Y.h'^{-1}, h'.Z.h'^{-1}, h'.T.h'^{-1}) = R(X, Y, Z, T)$$

ce qui veut dire que le tenseur de courbure est invariant par l'application adjointe $h.x.h^{-1}$, donc la courbure de Ricci aussi et par invariance des sous-espaces propres, on a $R = cg$ d'Einstein. Ceci est dit dans le livre de Besse, dans le cas des metriques G - invariantes, lorsque H, G agissent par isometries. Pour le cas particulier du projectif complexe, on savait par les calculs que c'est une variété d'Einstein, et par l'identification isometrique du Gallot-Hulin-Lafontaine, à $SU(n+1)/S(U(1) \times U(n))$, c'est une variété ou espace homogène, une propriété supplementaire du projectif complexe d'etre un espace homogene et d'Einstein.)

Le fait que la metrique soit invariante par l'adjoint, fait qu'elle invariante à droite et à gauche. C'est construit pour qu'elle soit bi-invariante. Ce qui induit des propriétés sur la courbure, car on a des isometries à droites et à gauche. C'est construit pour.

a) Les actions a droites et a gauches sont des isometries, soit s la metrique et $L_g : x \rightarrow g.x : L_g^*(s) = s \Rightarrow L_g^*(R) = R$ voir le livre de Hebey pour l'expression de la courbure quand on a une isometrie Riemannienne. On obtient l'expression ci-dessus.

b) Ici pour le cas particulier du projectif, on a des matrices, l'application $h \rightarrow hx$ avec h une matrice et x un vecteur, est lineaire, donc sa derivee est elle meme, d'où le fait que ce qu'on a ecrit ci-dessus, $h' = h$.

l'application : $x(t) \rightarrow h.x(t)$, sa derivee est $h.x'(t) = h.x$ avec x un vecteur.

Ce qui fait qu'ici pour le projectif complexe, on a $h'.X.h'^{-1} = h.x.h^{-1}$ avec le fait que pour la courbure de Ricci, $Ricci(h.x.h^{-1}, h.y.h^{-1}) = Ricci(x, y) \forall h$, l'invariance de la courbure de Ricci par l'adjoint.

C'est une formule générale qu'on applique au cas particulier du projectif complexe et des matrices. $SU(n+1)/S(U(1) \times U(n))$.

(On a, soit x un vecteur propre de R pour le valeur propre λ , $R(x) = \lambda x$, on ecrit :

$$\begin{aligned}
R(h.x.h^{-1}, h.y.h^{-1}) &= R(x, y) = \langle y^t | Rx \rangle = \lambda \langle y^t | x \rangle = \lambda \langle (h.y.h^{-1})^t | h.x.h^{-1} \rangle = \\
&= \langle (h.y.h^{-1})^t | R(h.x.h^{-1}) \rangle, \forall h, \forall y \\
&\Rightarrow R(h.x.h^{-1}) = \lambda(h.x.h^{-1}).
\end{aligned}$$

Donc, si on note F_λ le sous-espace propre de R de valeur propre λ , alors $Ad(h)(F_\lambda) \subset F_\lambda, \forall h$, il vérifie la propriété d'invariance. d'où la conclusion.)

Donc, le projectif complexe vu du point de vue $SU(n+1)/S(U(1) \times U(n))$ comme espace homogène et d'Einstein de constante s_0 . Pour connaître le signe de s_0 , on utilise le Théorème du livre de Besse qui dit que si $s_0 < 0$, il ne serait pas compact, ce qui n'est pas possible. Si $s_0 = 0$, il serait plat et donc Einstein et Conformement plat, par le résultat du livre de Hebey, il serait de courbure sectionnelle constante, ce n'est pas possible. Donc, $s_0 > 0$.

Donc :

1-les revêtements Riemanniens dans la construction des métriques de courbures sectionnelles constantes, comme les projectifs réels, le Tore, les variétés Hyperboliques.

2-les submersions riemanniennes, dans la construction des projectifs complexes.

3-les fibrations, et groupes de Lie, dans la constructions, des variétés homogènes, puis par exemples, on compare, les métriques, comme pour le projectif complexe, qui est d'Einstein de constante $s_0 > 0$. (La fibration est construite de telle manière qu'on a une structure de variété lisse pour la variété quotient. La fibration sert dans la construction de la métrique, les sections.).

(Par exemple, pour les revêtements, il aisé d'avoir une structure de variété lisse sur le quotient. Un peu moins pour les submersions et les fibrations. De plus, dans la construction des métriques du quotient on s'assure que ça ne dépend pas du point de la fibre).

4-On a les variétés de courbures sectionnelles constantes, qui sont localement conformement plates. Le produit d'un cercle et d'une variété de courbure sectionnelle constante, est plate.

5-Les sommes connexes, de variétés conformement plates, peuvent être plates.

6-Les sommes connexes, par le théorème de D. Joyce, peuvent avoir une partie plate et une partie non plate et de courbure scalaire -1 .

7-Pour construire une variété nonlocalement conformement plate, on construit des produits. On a l'a fait à partir des surfaces réelles de dimension 2. Et en considérant des produits dont un n'est pas plat.

8-Les surfaces $K3$. La variété de W. Goldman en dimension 3 sur la quelle on peut mettre n'importe quelle métrique, elle sera non plate.

8) La formule d'intégration par parties est valable quand la variété est compacte sans bord et non orientable, voir le livre d'Hebey. Cela veut dire que dans les problèmes variationnels de degré 2, il est possible de résoudre par la formulation variationnelle un problème elliptique comme dans le cas du Projectif en dimension 2, c'est fait dans le livre d'Aubin et ceci sur une variété non orientable.

Par contre quand il s'agit de fonction de Green, sur une variété compacte, il est impératif de supposer la variété orientable car, par exemple, pour la Parametrix, on a besoin d'utiliser l'intégration par parties en dehors de petites boules, on se ramène à une variété à bord, d'où, il faut utiliser la formule de Stokes et donc une orientation.

9) Pour les variétés de dimension 3. On considère un Torus bundle M_φ d'application φ (voir le Hatcher pour la définition, φ est la monodromy map), il est orientable si et seulement si $\varphi \in SL_2(\mathbb{Z})$. William Goldman prouve qu'il existe un Torus bundle orientable ne possédant pas de structure conformement plate, φ non périodique, (de valeurs propres réelles) (par exemple, $\varphi = \begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}$) il n'y a pas de métrique localement conformement plate, comme une variété lisse possède toujours une métrique Riemannienne g , elle est dans ce cas non localement conformement plate, $Weyl_g \neq 0$. Ce théorème dit qu'il n'existe pas de métrique localement conformement plate sur cette variété.

1-Une structure est conformement plate s'il existe une métrique conforme à la métrique euclidienne. Cette définition est équivalente à celle qui dit qu'une structure conformement plate s'il existe un atlas dont les changements de cartes sont des applications de Möbius (composée de translation, rotation et inversion). Cette équivalence est démontrée dans l'article de Kuiper (1949).

2-Cela veut dire que si on veut savoir si une variété a une structure conformement plate, il suffit d'étudier les transformations conformes, donc le groupe conforme. C'est l'idée de William Goldman, il caractérise le groupe fondamental et le groupe de transformations conformes des variétés conformement plate (il y a une relation entre le groupe fondamental et le groupe des

transformations conformes). Si cette condition n'est pas satisfaite alors, la variété n'a pas de structure conformément plate. (le groupe fondamentale doit être polycyclique...).

10) Voir aussi, dans le livre d'Aubin ou la caractérisation de Kuiper de la structure conforme par une isométrie, sert à prouver le Théorème de la masse positive dans le cas conformément plat. En effet :

a) Quand on a une variété complète, conformément plate et simplement connexe, elle est conformément isométrique à une partie de la sphère dont on connaît la masse $m_0 = 0$, par la formule donnée dans le livre d'Aubin, $\alpha_0(P) = k \times \alpha_{\mathbb{R}^n}(P) = k \times 0 = 0$.

b) On considère une variété M compacte, conformément plate. Alors le revêtement universel \tilde{M} , vérifie les conditions du point a) précédent. Donc la masse est nulle.

c) Si de plus M n'est pas conformément difféomorphe à la sphère, le revêtement universel contient plus de deux feuilletés. (Par Kuiper une variété compacte connexe, conformément plate et simplement connexe, est difféomorphe à la sphère. Donc, ici, elle ne peut pas être simplement connexe). Ce qui fait que l'ensemble noté $W = \Pi^{-1}(\Pi(P))$ dans le livre d'Aubin n'est pas réduit à $\{P\}$. Par la construction de la fonction de Green minimale (notée \tilde{G}_P de \tilde{M}) et le principe du maximum, il existe une fonction \tilde{H} , qu'on peut prendre ici pour $G_P \circ \Pi$, ($\tilde{g} = \Pi^*(g)$ qui est conforme à $\tilde{g} = \Phi^*(g_0)$ donc de la forme $u^{-1}H \circ \Phi \dots$), telle que on ait $\tilde{H} > \tilde{G}_P$ en P . Or $\tilde{M} = \Pi^*(M)$ et donc la fonction de Green de M , vérifie au moins l'inégalité. $\alpha_P(G_P \circ \Pi) > \tilde{\alpha}_P = 0$, car pour le revêtement universel, d'après le point a), la masse est nulle (et la distance se conserve localement, car on a un revêtement donc une isométrie locale). Ainsi la masse de M en P , $\alpha_P(G_P) > 0$, dans le cas où M n'est pas conformément difféomorphe à la sphère.

Remarques : Sur la partie de la preuve du livre de Aubin (communication de M. Vaugon) concernant l'effet du changement conforme sur la masse α . On $\tilde{g} = \varphi^{4/(n-2)}g$ avec \tilde{g} et g des métriques conformément plates \tilde{d} et d . on se ramène au cas où le facteur conforme est constant. La variété est localement conformément plate. Donc la masse m ne dépend pas des coordonnées (Bartnik). Comme :

$$\begin{aligned} \tilde{\alpha}(P) &= m(\tilde{G}_P^{4/(n-2)}\tilde{g}) = \\ &= m(G_P \frac{g}{\varphi(P)^{4/(n-2)}}) = m(G_{P,\lambda}^{4/(n-2)}g^\lambda) = \alpha(P)/(\varphi(P)^2). \end{aligned}$$

Car le raisonnement dans le livre d'Aubin reste vrai si on considère une métrique conforme du type $g^\lambda = \lambda^{4/(n-2)}g$ avec λ une constante > 0 . Ici, $\lambda = \varphi(P)$ et $G_{P,\lambda} = G_P/\lambda^2$.

Pour le Théorème de la masse positive de Schoen-Yau en dimension 3, ils prouvent qu'il existe une surface minimale complète ayant une propriété (intégrale de la courbure de Gauss positive) alors que par les calculs cette intégrale est négative ou nulle. Pour cela ils utilisent le théorème d'existence de surfaces minimales et leurs propriétés (Formule de Gauss-Bonnet et Travail de Huber, inégalités isopérimétriques classiques et de Huber, la métrique est voisine de la métrique euclidienne ce qui fait qu'on peut approcher ces deux notions (inégalités isopérimétrique classique)). En particulier, ils prouvent qu'elle est complète dans la première étape. (les fermés bornés sont compacts).

La positivité de la courbure scalaire implique que la surface minimale construite a son intégrale de Gauss Positive. Et puisque la métrique est "presque" euclidienne, il y a conservation de l'inégalité isopérimétrique et par la formule de Gauss-Bonnet, elle serait négative ou nulle. Ce qui n'est pas possible.

Il s'agit de construire une métrique conforme avec une propriété de la courbure scalaire.

Il s'agit de construire une surface minimale ayant une propriété qui découle de la courbure scalaire.

Cette surface minimale complète n'existe pas, car cette propriété n'est pas vraie, par le fait que la métrique est "presque" plate et que l'inégalité isopérimétrique euclidienne se conserve et la formule de Gauss-Bonnet.

Remarques :

a) Ils prouvent que la masse $m \geq 0$, par l'absurde :

1-La masse < 0 intervient dans la construction de la surface minimale complète. (raisonnement par l'absurde). (Ils prouvent qu'elle est complète dans cette étape, car, en dehors des bouts,

elle est dans un compact, et dans les bouts elle est entre deux plans et la metrique est equivalente à la metrique euclidienne. (les fermés bornés sont compacts)).

2- Une surface est dite de type fini, si $\int |K| < +\infty$: c'est le cas ds la demonstration de la masse positive de Schoen Yau.

3- Quand on a une surface de type fini, si $\chi(S') > 0$ (la caracteristique d'Euler-Poincaré > 0 , ce qui est le cas ici par Cohn-Vossen), alors S' est diffeomeorphe au plan. C'est ecrit dans Hulin-Troyanov(1992), premier theoreme, qui dit que, S' est diffeomorphe à une variété compacte S sans bord, sans un nombre fini de points. De plus il y a une formule de Gauss Bonnet, on a alors S' est la sphere moins un au plus un point d'apres cette formule de Gauss-Bonnet. Donc, c'est le plan. Il s'agit d'un diffeomorphisme entre S' et le plan.

On a d'abord une isometrie i , puis une application conforme, F_1 . la courbure de Gauss "se conserve". D'abord $K_{i(S')} = K_{oi}$, puis par l'application conforme on a un facteur $|F_1'|^2$, qui s'elimine dans le changement de variable. $\int K = \int K_{F_1,oi} = \int K_{oi} |F_1'|^2$, cette derniere inetgrale est la courbure de Gauss de $F_1oi(S')$. Puis on applique le result d'Huber. (On considere $i(S')$ au lieu de S' , car on a une isometrie et la courbure de Gauss "se conserve", $\int_{S'} K = \int_{i(S')} K_{oi}$ et $(F_1^{-1})^*(g_{i(S')}) = |F_1^{-1}|^2 g_C$, car F_1 est conforme, la metrique se transporte suivant un facteur de la metrique de \mathbb{C} , on a des coordonnees isothermes globales, on peut appliquer ce que fait Huber (1957)).

(Pour obtenir l'application conforme, on raisonne par rapport au revetement universel et la caracteristique d'Euler-Poincaré).

4- Dans un article de Huber, il prouve que sur une surface ouverte, la formule de "Gauss-Bonnet", pour une suite de domaines :

$$\int K = 2\pi - \lim_{\sigma \rightarrow +\infty} L_\sigma^2 / 2A_\sigma.$$

5- La consturction de la surface est en fait une construction d'un courant (surface avec singularité, par une minimisation d'une fonctionnelle relativement á une metrique), puis, voir le livre de Federer, la surface est reguliere en dehors du bord. $\partial(N \cap S) = (\partial N \cap S) \cup (\partial S \cap N)$, par la formule de Stokes, S est loin du bord, car la courbure moyenne est positive (c'est une hypothese).

(Voir aussi, le livre de Sa Earp-Tubiana, sur le theoreme de Poincaré-Koebe et la calssification par le revetement universel).

Un theoreme d'uniformisation de Poincaré-Koebe, dit que une surface non compacte simplement connexe est conforme au disque unité ou au plan. (voir l'article de Hulin-Troyanov(1992)).

b) Ils prouvent que si la masse est nulle, $m = 0$, alors l'espace est isometrique à \mathbb{R}^3 . la preuve de ce point est assez claire dans l'article de Schoen-Yau, ils se ramenant au cas de masse < 0 et de courbure scalaire ≥ 0 par des changement de metriques conformes..., ce n'est pas possible, ou bien la courbure scaire et de Ricci seraient nulles comme on est en dimension 3 $Weyl \equiv 0$, donc c'est la cas plat. Puis il faut utiliser l'argument sur le volume de Bishop : $Ricci \geq 0$ (ici, $Ricci \equiv 0$), la fonction $f : r \rightarrow Vol_g(B_g(r)) / Vol_\delta(B_\delta(r))$ est decroissante sur la variété complete de depart M , et tend vers 1 quand $r \rightarrow 0$ et $r \rightarrow +\infty$ (par l'hypothese que la variété est asymptotiquement plate, la metrique tend vers la metrique euclidienne quand $r \rightarrow +\infty$), f est constante egale à 1 et le theoreme de comparaison de Bishop dit dans ce que que M est isometrique a (\mathbb{R}^3, δ) .

Ceci s'applique a une variété compacte sans bord :

En effet, soit M cette variété compacte sans bord. $P \in M$, en se palcant au voisinage de P et si considere les coordonnees geodesiques polaires alors la metrique est du type $g_{ij} = \delta_{ij} + (termes)r^2 + \dots$, si on fait le changement de variable $r = 1/\rho$, alors :

1-on exclut le point P et la variété devient asymptotique, car pour $r = 0$ (en P), ce n'est pas bien definit.

2- $M - \{P\}$ ressemble a \mathbb{R}^n .

3-on sait que les boules geodesiques sont de courbure moyenne < 0 concave, voir la preuve dans un des livres sur la conjecture de Poincaré (Chow and al, par exemple). Mais le changement de variable $r = 1/\rho$ inverse le signe. Ces boules $B_P(r) - \{P\}$ sont les bouts du cas general de la masse positive les N_k qui sont convexes. Cette hypothese de courbure moyenne positives de la variété $N = B_P(r_0) - \{P\}$ est verifiee dans le cas compact sans bord en se placant en un point P et changeant de variable.

4-C'est écrit dans le livre d'Aubin, que la masse $m = cte \times A = 4(n-1)A$ avec A la partie régulière de la fonction de Green. Donc elle est positive si $m > 0$.

5-Reste à voir ce qu'est la métrique g comme c'est dit dans le livre de Aubin, ils considèrent $G_P^{4/(n-2)} \times g \equiv r^{-4}g$ avec G_P la fonction de Green, et le changement de variable $\rho = 1/r$ ou $r = 1/\rho$ on a le comportement asymptotique, une variété asymptotique d'ordre 2 en coordonnées géodésiques polaires.

(Dans le changement de variable $\rho = 1/r$, on écrit, $\partial_\rho = -\frac{1}{r^2}\partial_r$, puisque c'est un changement de variable, on calcule alors $g_{\rho\rho}$, de même que pour $g_{\rho\theta}$ et finalement $g_{\theta\theta}$ qui se conserve, puisqu'il n'y a pas changement angulaire).

Donc, on voit que le cas compact sans bord se déduit du cas général. (Au voisinage du point P on est dans les bouts, mais ces voisinages sont des boules géodésiques dont on connaît la courbure moyenne < 0 , et avec le changement de variables, pour avoir des coordonnées asymptotiques, ces boules deviennent de la variété N avec le bon signe sur la courbure moyenne > 0).

On a : $N = B_P(r_0) - \{P\}$, $N_k = B_P(r) - \{P\} = B_P(1/\rho) - \{P\}$ et $\partial N_k = S_P(r) = S_P(1/\rho)$ avec orientation inversée.

Remarque : Sur la courbure moyenne de la sphère de rayon r , $S_P(r)$. On écrit B est la seconde forme fondamentale :

$$H = \text{trace}(B)$$

Mais,

$$B(e_i, e_j) = \langle \nabla_{e_i}(e_j) | N \rangle,$$

avec e_i, e_j les éléments de la base de l'espace tangent à la sphère et N la normale à la sphère.

On prend alors $e_i, e_j \in \{\partial_\theta\}$ et on utilise la dérivée covariante et le produit scalaire $\langle e_i, N \rangle = 0$, en permutant la dérivée covariante, jusqu'à obtenir :

$$\begin{aligned} \text{trace}(B) &= \text{trace}[\nabla_N(\langle \partial_\theta | \partial_\theta \rangle)] = \nabla_r(\langle \partial_\theta | \partial_\theta \rangle) = \\ &= \frac{1}{r^2} \times r \times g^{\theta_i \theta_j} g_{\theta_i \theta_j} + \dots = \frac{n-1}{r} + \dots \end{aligned}$$

Donc (avec l'orientation positive),

$$H = \frac{n-1}{r} + \dots$$

(Aussi, en permutant la dérivation covariante dans $\langle e_i | N \rangle = 0$, on retrouve l'expression de la courbure moyenne (positive) écrite dans l'article de Schoen-Yau, $\text{div}(N) > 0$).

11) Concernant les sommes connexes, $M \sharp N$ de deux variétés M, N , elles sont définies à partir d'une relation d'équivalence qui donne une variété quotient topologique, c'est à dire C^0 , à l'ordre 0 il n'y a pas de problème, car par continuité le recollement se fait naturellement, mais dès qu'on cherche une structure différentiable ou C^k , $k \geq 1$, c'est plus compliqué, dans ce cas on utilise le Disc Theorem de Palais, qui dit qu'on peut trouver une isotopie, c'est à dire une homotopie lisse entre les bords et donc le recollement se fait de manière lisse.

Remarquons que en dehors de la sphère où se fait le recollement, la variété est égale à M ou N .

Lorsque on met une métrique sur M et N alors par des fonctions cutoff on peut mettre une métrique, par recollement, sur $M \sharp N$ et elle coïncide avec celles de M et N en dehors des boules de recollement. voir par exemple les articles de Dominic Joyce (2001) et Mazzeo (1995).

Dans le cas Riemannien, en utilisant les cartes exponentielles en $p \in B(p, 2\epsilon) \subset M$ et $q \in B'(q, 2\epsilon) \subset N$, on a deux injections naturelles i_1, i_2 et on doit faire le recollement entre $\text{Id}_{B(p, 2\epsilon)}$ et $i_2 \circ i_1^{-1}$. On définit une relation d'équivalence en partant de couronnes $B(p, 2\epsilon) - B(p, \epsilon)$, $B(q, 2\epsilon) - B(q, \epsilon)$ vers les variétés M et N . On choisit une carte pour N renversant l'orientation et puis on compose par une inversion et on obtient i_2 .

alors on recolle les deux applications de cartes et le changement de cartes, $i_2 \circ i_1^{-1}$ est lisse, ce qui permet le passage de l'atlas de M à celui de N de manière lisse. (Les changements de cartes sont lisses de M, N et $M - B(p, \epsilon) \cup N - B'(q, \epsilon)$, par $i_2 \circ i_1^{-1}$.)

Comme cette carte permet le passage au deux atlas de M et N , alors $M \# N$ est orientable.

On a : $X = M \setminus B(p, \epsilon) \cup N \setminus B'(q, \epsilon)$ est compact, le graphe de la relation $Gr = \{(x, x), x\} \cup \{(x, i_2 \circ i_1^{-1}(x)), x\}$ est fermé, donc, $X \setminus \sim$ est séparé. Soit $O = B(p, 2\epsilon) \setminus B(p, \epsilon) \cup B'(q, 2\epsilon) \setminus B'(q, \epsilon)$, et π l'application de passage au quotient. Alors $\pi(O)$ est un ouvert de $X \setminus \sim$ car $\pi^{-1}[\pi(O)] = O$.

Soit : Φ l'application de recollement de cartes, défini précédemment sur $\pi(O)$, alors Φ est bien défini et est un homeomorphisme sur son image qui est un ouvert de \mathbb{R}^n , par le theoreme d'invariance du domaine de Brower (car i_2 et i_1 se recollent au bord qui est une sphere, par definition). C'est une carte, compatible avec l'orientation car, les changement de cartes à droite et à gauche sont l'identité.

$$\Phi([x]) = i_1(x), \quad x \in B(p, 2\epsilon) \setminus B(p, \epsilon), \quad \Phi([x]) = \frac{i_2(x)}{|i_2(x)|^2}, \quad x \in B'(q, 2\epsilon) \setminus B'(q, \epsilon),$$

avec, $[x] = \pi(x)$, l'application de passage au quotient. i_2 inverse l'orientation de N . Comme on compose avec une inversion, au final, on a des jacobiens de determinant positifs, de plus, sur la sphere, les orientations sont inversées, ce qui permet un recollement correct (car sur le premier bout on a i_1 avec la bonne orientation et sur le deuxieme bout on a i_2 qui inverse l'orientation, et sur la sphere $|i_2| = 1$).

On voit que $\Phi \circ \pi$ est continue par definition et donc Φ est continue.

On a bien, $(\Phi, \pi(O))$ une carte de recollement.

Elle permet le passage au deux atlas. Comme M et N sont orientables, $M \# N$ est orientable.

Avec $(\Phi, \pi(O))$ on a une carte de recollement, et,

$$\Phi \circ [i_1]^{-1} = \Phi \circ [i_1^{-1}] = Id_{B(p, 2\epsilon) \setminus \bar{B}(p, \epsilon)},$$

$$\Phi \circ [i_2/|i_2|^2]^{-1} = \Phi \circ [(i_2/|i_2|^2)^{-1}] = Id_{B'(q, 2\epsilon) \setminus \bar{B}'(q, \epsilon)},$$

On voit que les changements de cartes sont lisses et conservent l'orientation.

En considerant les metriques g_M, g_N et $\Phi^*(\delta_{\mathbb{R}^n})$, par des fonctions cutoff, on a par recollement, une metrique sur $M \# N$:

$$g_{M \# N} = \chi_1 g_M + \chi_0 \Phi^*(\delta_{\mathbb{R}^n}) + \chi_2 g_N,$$

par exemple.

Pour voir que sur les bords, les inversions sont inversées, on considere un observateur a de M tel que le repere (a, T) est direct avec T une orientation du bord. on deplace par une rotation, ou selon un chemin circulaire, vers un observateur b de N alors le repere (b, T') est direct si et seulement si $T' = -T$.

D'autre part, on voit que dans la carte de recollement, on a composé avec une inversion. Si M et N ont des structures localement conformément plates, par Kuiper, il existe pour chaque variété un atlas dont les changement de cartes sont des applications de Mobius. En utilisant la carte de recollement, on obtient un atlas sur $M \# N$ formé d'applications de Mobius. Donc, sur la somme sonnexo on a une structure lcoalement conformément plate. (ceci est dit dans la papier de Kulkarni).

12) Concernant la classification des surfaces. Cela peut se faire grace aux fonctions de Morse. Par recurrence sur le nombre de point critiques.

1- On verifie que sous certaines hypotheses d'orientabilité des bords et quand on a deux homeomorphismes entre deux ensembles, alors on a un homeomorphismes entre les recollés.

2- On utilise une recurrence sur le nombre de points critiques des fonctions de Morse.

On note g_1, g_2 les applications de recollement, dans le Gramain, $g_1 = f, g_2 = f'$. Ici, dans le cas des recollements, on prend, $g_1 = id$ et $g_2 = id$, les recollés sont les ensembles de depart (en fait ils sont difféomorphes aux ensembles de depart et $f_* = id, f'_* = id$, on a inversion des orientations quand on recolle, et, $h_* = id, h'_* = id, h$ et h' conserve l'orientation et l'inversion de l'orientation, respectivement). Les ensembles A et A' , sont des ensembles de niveau pour une fonction de Morse C^∞ , donc ce sont des variétés compactes C^∞ , il y a un nombre fini de composantes connexes, sinon (en se placant sur le bord, vecteur tangent et vecteur rentrant, on aurait un point critique dans l'intersection de 2 lignes de niveaux), il y aurait un point critique.

Pour l'orientabilité des bords, A et A' sont (homéomorphes implique difféomorphes en dimension 1) difféomorphes à des cerles et, à droite (pour les sommes connexes), les orientations sont inversées, donc le difféomorphisme conserve l'inversion d'orientation, son Jacobien est positif. D'où, l'application k_0 conserve l'orientation. Ce n'est pas toujours vrai, car on n'a pas un difféomorphisme global h et h' , par contre il y a une définition par l'homologie de l'orientation. Voir ci-dessus.

(on pouvait le voir en remarquant qu'on inverse deux fois l'orientation, donc au final on conserve l'orientation pour k_0).

Par exemple, on suppose que toute surface orientable ayant $p \leq q - 1$ point critiques avec un maximum et un minimum et $p - 2$ points critiques d'indice 1 est homeomorphe à \mathbb{T}_p . On peut commencer la récurrence pour $p = 0$, la fonction de Morse a un maximum et un minimum et les ensembles de niveaux sont homeomorphes à des demi-disques et par recollement on a une sphere. A l'ordre $p = 1$, pour le Tore, c'est écrit dans le Gramain, la fonction "cote" a 4 points critiques, un maximum, un minimum et deux points critiques d'indice 1 (au milieu), dans le Gramain, il colle deux cylindres (les cylindres eux-mêmes sont obtenus par recollement d'un ensemble d'indice 0 ou 2 avec un ensemble d'indice 1) et il obtient un Tore. Ou bien si on commence la récurrence à partir du Tore, il suffit de voir que la surface est homeomorphe par recollement, au recollement de deux cylindres (les cylindres sont eux-mêmes obtenus par recollement d'ensembles d'indice 0 ou 2 et d'un ensemble d'indice 1, 0-1 et 1-2, de haut(0) en bas(1) ou de bas (2) vers le haut (1)) avec l'application de recollement $g_1 = id, g_2 = id$, et on obtient le Tore, g_2 est la deuxième application de recollement). Dans le cas general, on sait qu'il existe une fonction de Morse u , on décompose en deux, la partie de u ayant $p - 1$ points critiques, on lui recolle un disque et par récurrence, elle homeomorphe à \mathbb{T}_{q-1} et le reste possède 4 points critiques, un maximum, un minimum et deux points critiques d'indice 1, on lui recolle un disque, qui est, par récurrence, homeomorphe au Tore, \mathbb{T}_1 . Donc, comme c'est écrit dans le Gramain, en revenant à u , il y a une partie homeomorphe à V_{p-1} et l'autre à V_1 et sur V_1 on inverse l'orientation. Or aussi sur une partie de la surface considérée, on inverse l'orientation, donc, on inverse l'orientation deux fois (se placer à droite, $Y - g_1(A)$ et $V_1 = \mathbb{T}_1 - B$, B un disque), ce qui revient à conserver l'orientation en considérant la composée des deux homeomorphismes (c'est l'homeomorphisme $k_0 = h'og_1og_2^{-1}oh^{-1}$ du Gramain). Il reste à voir donc avec ces hypothèses, qu'il y a homeomorphismes entre les recollements, $S = (S - A) \# (S' - B) = (X - A) \# (Y - g_1(A)) = (X - A) \cup (Y - A)$, $g_1 = id$, et $V_{p-1} \# V_1$, ce qui est fait dans le cas orientable (A homeomorphe au cercle dans le Gramain).

On écrit $(X - A) \cup (Y - A)$ pour dire qu'on recolle X et Y via A . Les applications du Gramain, $f = g_1 = id, f' = g_2 = id$ et le recollé (pour la relation d'équivalence, $x \equiv f(x) = x, x \in A, f_* = -id, f'_* = -id$, est difféomorphe à l'ensemble de départ. On a $f_* = -id$ et $f'_* = -id$ car on inverse les orientations de départ quand on recolle $(+, h, A \rightarrow A'$, conservation de l'orientation, $f', A' \rightarrow f'(A')$, $-$ inversion de l'orientation, $h'^{-1}, f'(A') \rightarrow f(A)$, $+$, conservation de l'orientation, $f^{-1}, f(A) \rightarrow A$, $-$, inversion de l'orientation). Donc, on a, $h_* = id, f'_* = -id, (h'^{-1})_* = id$ et $(f^{-1})_* = -id$. Et on écrit car $f = id, f' = id, f_* = id, f'_* = id$, pour dire qu'on envoie un générateur d'orientation vers un générateur d'orientation (même si elle est inversée).

On peut raisonner par les générateurs, si e_1 est générateur de $H_{1,A,X} = H_1(A, A - x_0, Z)$ et e_2 est générateur de $H_{1,A',X'} = H_1(A', A' - x'_0, Z)$, alors, comme sur la partie de Y et Y' on inverse les orientations, on a $-e_1$ est générateur de $H_{1,A,Y}$ et $-e_2$ est générateur de $H_{1,A',Y'}$, comme $f = id$ alors, $f_*(e_1) = -e_1$. On écrit, $f_* = id$ dans le sens qu'elle envoie un générateur d'orientation vers un générateur d'orientation. et on écrit $f_* = -id$, pour dire que f_* inverse l'orientation de départ sur A .

On a la même chose pour A' et f' .

Des le départ on a deux homeomorphismes h et h' , supposons par exemple que $h_* = -id, h_*(e_1) = -e_2$, comme pour A' on est dans l'espace euclidien, il suffit de composer avec une symétrie t pour avoir $t_*(e_2) = -e_2$ donc, hot conserve l'orientation sur le bord. $(hot)_*(e_1) = e_2$ et on fait la même chose avec h' . Finalement, on a deux homeomorphismes hot et $h'ot'$ ou h' (si h' conserve l'inversion de l'orientation); qui conservent l'orientation sur les bords.

On a utilisé l'orientation définie par l'homologie pour prouver, par recollement que la surface S est homeomorphe à la somme connexe de q Tores, muni d'une orientation homologique. Or La somme connexe de Tore est une variété différentiable et donc, cette orientation homologique est

equivalente à l'orientation usuelle du Tore. (On pouvait prouver ceci à chaque etape, en utilisant, le fait que la surface de depart est orientable et donc s'injecte dans \mathbb{R}^3 , utiliser des "doubles", (voir le Vick, pour l'orientation homologique des variétés sans bord et des variétés a bord), pour orienter les surfaces a bord de chaque etape, puis, obtenir des surfaces munies d'orientation homologiques et differentiables). L'equivalence entre orientation homologique et differentiable pour une variété lisse est ecrite dans le livre de Bredon (geometry and topology). Remarquons qu'une variété a bord W est orientable si et seulement si son interieur \dot{W} est orientable, il y a induction de l'orientation sur le bord ∂W et il y a equivalence aussi entre orientation homologique et differentiable. (il y a un isomorphisme entre $H_n(W, \partial W, Z)$ et $H_n(W, W - x, Z)$).

Concernant la structure differentiable sur le recollé de $X - A \cup_{f,A} Y - A$, dans Milnor (Somme connexe et structure differentiable et Differentiable manifolds which are homotopy spheres), ils prouvent que les voisinages des bords de $X - A$ et $Y - A$, sont diffeomorphes a des tubes, puis recollent les tubes, c'est une carte de recollement, pour avoir une structure differentiable. Or, pour la somme connexe de deux variétés riemanniennes, les cartes exponentielles sont des voisinages tubulaires des bords, il n'y a pas besoin d'utiliser ce que dit Milnor. Quant à ici, le recollé $X - A \cup_{f,A} Y - A$ est diffeomorphe à $X - A \cup Y - A$, on a deja une structure differentiable sur le recollé, via ce diffeomorphisme. (la projection $p : x \rightarrow [x]$ est un diffeomorphisme).

Quant a l'écriture $\mathbb{T}_{q-1} \# \mathbb{T}_1$, c'est la somme connexe, comme on est dans \mathbb{R}^3 , somme connexe et recollement coincident.

Quand on a une application s qui conserve l'orientation, cela veut dire qu'on a, sur une variete M_1 compacte sans bord de dimension 1, $s_* = id$. Pour le voir, on a si l'orientation est inversée sur M_1 et $M_2 = s(M_1)$, cela veut dire que -1 est generateur de $H_1(M_1, M_1 - x_0)$ et de $H_1(M_2, M_2 - s(x_0), Z) = H_1(s(M_1), s(M_1) - s(x_0), Z) = s_*(H_1(M_1, M_1 - x_0, Z))$. Donc, $s_*(-1) = -1$, c'est a dire que $s_* = id$. Lorsque φ_1 inverse l'orientation alors $(\varphi_1)_* = -id$.

En utilisant une suite de Mayer-Vietoris, et le fait que $M_1 - x_0$ est d'homotopie un segment donc a un point, donc d'homologie nulle on a :

s_* est un isomorphisme de $H_1(M_1)$ vers $H_1(M_2)$, comme il conserve l'orientation $s_* = id$.

Pour le voir il suffit de raisonner sur les generateurs $s_*(e_1) = ke_2$ et $(s^{-1})_*(e_2) = k'e_1$, donc, $kk' = 1$, comme ces des entiers $k = 1$ ou $k = -1$, comme s conserve l'orientation $k = 1$. On fait la meme chose pour φ_1 et on obtient $k = -1$.

On utilise l'homomorphisme surjectif d'Hurwicz qui est bijectif sur le cercle. De $\pi_1(S_1)$ dans $H_1(S_1)$

$$\bar{h} : [\gamma] \rightarrow \tilde{[\gamma]}$$

On applique cela aux applications du Gramain, $s = h'^{-1}oh$ (conserve l'orientation) et $\varphi_1 = \varphi$, $A = \varphi(S_1 \times \{0\})$, ici, $f = id, f' = id$ et $M_1 = M_2 = A$, puis on raisonne en considerant $S_1 \times \{0\}$ au lieu de S_1 .

$$k = \varphi^{-1}os\varphi,$$

$$\pi(k)[\gamma] = [\varphi^{-1}os\varphi\gamma] =$$

$$\bar{h}^{-1}(\tilde{[\varphi^{-1}os\varphi\gamma]}) =$$

$$= \bar{h}^{-1}(((\varphi_1)^{-1})_*os_*\varphi_*(\tilde{[\gamma]})) =$$

$$= \bar{h}^{-1}\tilde{[\gamma]} = \bar{h}^{-1}\bar{h}([\gamma]) = [\gamma],$$

Où on a utilisé le fait que $\varphi_* = id$ si on se place sur X (on conserve l'orientation) ou $\varphi_* = -id$ si on se place de coté de Y (on inverse l'orientation).

On pouvait remplacer $[\gamma]$ par un generateur $e_1 = [\gamma_1]$ et raisonner sur les generateurs.

Donc,

$$\pi(k) = id$$

Ceci dans le cas ou $k(a) = a$, k fixe un point. Sinon, (k ne fixe pas a), on compose avec une rotation $r(e^{i\theta}) = e^{iu}e^{i\theta}$, or en considerant $F(e^{i\theta}, s) = e^{isu}e^{i\theta}$, $s \in [0, 1]$, on a une homotopie entre r et l'identité id . Donc, $r_* = id$ de $H_1(S_1) \rightarrow H_1(S_1)$.

Donc, $k'_* = id$, puis on utilise le meme groupe fondamental en a , $\pi_1(S_1, a)$ et l'application d'Hurwicz, comme precedemment pour prouver que $\pi(k') = id$.

On peut utiliser le lift dans le livre de Gramain et prolonger k .

L'autre cas, Y rectangle et $g_1(A)$, deux segments, correspond au cas non orientable. Pour le voir, on choisit une orientation (choisir un repere mobile) sur Y , celle-ci change quand on part de X et on lui recolle Y via A . (ici, $g_1 = f$ est l'application de recollement).

Notons que par Moise-Rado, homeomorphe implique diffeomorphe en dimension ≤ 3 .

13) Pour l'inegalité de Kato : on a $u \in L^1_{loc}$ et $\Delta u \in L^1_{loc}$ alors : $u \in W^{1,1}_{loc}$, pourquoi ?

Comme c'est local, on ecrit dans une boule u en fonction de la fonction de Green (de la boule par exemple et $n \geq 3$ par exemple, $n = 2$ c'est la meme chose) :

$$u = \frac{1}{r^{n-2}} * \Delta u + \int_{\partial B} P * u,$$

Par Fubini, Fubini-Tonelli,

$$\partial u = \partial\left(\frac{1}{r^{n-2}}\right) * \Delta u + \int_{\partial B} (\partial P)u,$$

avec ∂P regulier des qu'on considere des points interieurs et donc on peut derivier sous le signe \int pour cette partie.

On a,

$$u \in L^1_{loc} \Rightarrow \exists r \int_{\partial B_r} u(\sigma) d\sigma < +\infty,$$

Au sens des distributions on a pour $\varphi \in D(B_{r/2})$:

$$\int (-\partial\varphi)u = \int (-\Delta u) \int (-\partial\varphi)\left(\frac{1}{r^{n-2}}\right) + \text{termes reguliers de la fonction de Green}$$

Donc, apres integration par parties pour le noyau Newtonien,

$$\int (\partial\varphi)u = \int \int \left(\partial\left(\frac{1}{r^{n-2}}\right)\right)(-\Delta u)\varphi + \int \int \partial P u \varphi dx d\sigma = \int a\varphi, \quad a \in L^1,$$

Donc,

$$u \in W^{1,1}_{loc},$$

Ceci est valable pour u reguliere. Soit ρ_n un mollifier, alors :

Si $u \in L^1(B_r)$, alors :

$$\rho_n * u(x) = \int_{B_r} \rho_n(x-y)u(y)dy,$$

et pour $x \in B_{r/2}$:

$$\Delta(\rho_n * u)(x) = (\rho_n * \Delta u)(x),$$

On a aussi,

$$\rho_n * u \rightarrow u, \text{ dans } L^1_{loc}(B_r),$$

et,

$$\Delta(\rho_n * u) = \rho_n * (\Delta u) \rightarrow \Delta u, \text{ dans } L^1_{loc}(B_{r/2}),$$

On fait ce qu'on a fait avec u , avec $\rho_n * u$, comme on a des bornes uniformes en L^1_{loc} , alors,

$$\rho_n * u \in W^{1,1}_{loc}, \text{ et } \nabla(\rho_n * u) \rightarrow v \in L^1_{loc},$$

Donc,

$$\int u \partial \varphi = \lim_n \int (\rho_n * u) \partial \varphi = - \lim_n \int \partial (\rho_n * u) \varphi \rightarrow - \int v \varphi,$$

Donc,

$$u \in W_{loc}^{1,1},$$

On a la meme chose si on considere un probleme variationel $-\Delta u = f$, $f \in L_{loc}^1$ et $u \in L_{loc}^1$.
On a meme mieux, $u \in W_{loc}^{1,q}$. Une partie du travail de Brezis-Merle suppose ces hypotheses, par ce qu'on vient de voir, on utilise le théorème 1 de Brezis-Merle et les estimations elliptiques, pour poser le probleme quand on n'a pas de condition aux bord dans la formulation de Brezis et Merle.

On peut retrouver ce resultat en se ramenant a une fonction harmonique en soustrayant une solution d'un probleme de Dirichlet.

Soit $f \in L^1$, $\exists f_j \rightarrow f$ dans L^1 avec $f_j \in C_c^\infty$, on resout :

$$-\Delta u_j = f_j, \text{ avec } u_j = 0, \text{ sur } \partial \Omega,$$

Alors, par Stampacchia ou Brezis-Strauss, on a :

$$\|u_j\|_{W_0^{1,q}} \leq C_q,$$

En passant à la limite en j , on a l'existence de $u_0 \in W_0^{1,q}$ tel que :

$$-\Delta u_0 = f,$$

Alors,

$$-\Delta(u - u_0) = 0, \text{ et } u - u_0 \in L^1,$$

On utilise le theoreme de Weyl pour avoir,

$$u - u_0 \in C^\infty$$

Donc,

$$u \in W_{loc}^{1,q},$$

On retrouve le Theoreme dans le livre de Dautray-Lions.

On fait la meme chose avec le Theoreme 1 de Brezis-Merle, sauf que les relations ne sont pas locales.

On a :

$$-\Delta u = f \in L^1, u \in W_0^{1,1}(\Omega).$$

On resout pour $f_j \rightarrow f$ dans L^1 . $f_j \in C_c^\infty(\Omega)$. (la regularité du bord est au moins C^2 pour pouvoir appliquer le theoreme de dualité de Stampacchia).

$$-\Delta u_j = f_j, u_j \in H_0^1(\Omega),$$

On a :

$$\|\nabla u_j\|_q \leq C_q, 1 \leq q < 2.$$

On passe a la limte en j .

On a :

$$-\Delta u_0 = f, u_0 \in W_0^{1,q}(\Omega).$$

Finalement :

$$-\Delta(u - u_0) = 0, u - u_0 \in W_0^{1,1}(\Omega).$$

Soit on utilise le principe du maximum dans $W_0^{1,1}$ pour avoir $u = u_0$ p.p.

Soit, on utilise le theoreme de regularité d'Agmon pour avoir $u - u_0$ reguliere et appliquer le principe du maximum usuel.

Pour, $u_j, f_j, |f_j|$ on applique le raisonnement de Brezis Merle (theoreme 1, on ne peut utiliser le potentiel Newtonien qu'avec des hypothèses sur f_j ; integrables et bornées, par exemple, voir le livre de Gilbarg-Trudinger). Puis par le lemme de Fatou, l'inegalité de Brezis Merle est valide pour u_j et u_0 donc pour u . ($u = u_0, p.p$).

14) Sur la fonction distance au bord : c'est bien ecrit dans le Gilbarg-Trudinger. Grace a la propriété de la sphere interieure, il existe un voisinage du bord assez petit tel que la fonction distance est C^k et est egale à la distance (pour chaque point) à un point unique du bord, car on fait varier des spheres le long du bord. Voir, Gilbarg-Trudinger. Le domaine (et le bord) doit etre par exemple au moins C^2 .

Par des cartes, on a un segment, on peut faire rouler une sphere. On prend son image par l'application de carte, qui est suffisamment reguliere pour que le domaine d'arrivée contienne des ellipses, donc des cercles.

15) Pour le theoreme de Dualité de Stampacchia :

On part de l'equation :

$$-\Delta u_i = V_i e^{u_i},$$

avec la condition de Dirichlet. ($\Delta = \partial_{11} + \partial_{22}$).

On a :

$$u_i \in W^{2,k} \cap C^{1,\epsilon}(\bar{\Omega}), \quad u_i = 0 \text{ on } \partial\Omega.$$

On a :

$$\int_{\Omega} |\Delta u_i| dx \leq bC.$$

On considere un vecteur $f = (f_1, f_2) \in L^{q'}(\Omega)$ avec $q' > 2$. On utilise le Theoreme de Lax-Milgram dans les Hilbert, (voir Gilbarg-Trudinger), pour avoir une solution de $z \in W_0^{1,2}(\Omega)$ de l'equation :

$$-\Delta z = \text{div}(f),$$

avec la propriété suivante (voir la preuve de l'inegalité de Harnack dans le Gilbarg-Trudinger) :

$$\|z\|_{L^\infty} \leq C \|f\|_{q'}.$$

On met u_i comme fonction test dans l'equation de z , on a, en valeur absolue a l'exterieur des integrales :

$$\int_{\Omega} f \cdot \nabla u_i dx = \int_{\Omega} \nabla z \cdot \nabla u_i dx = - \int_{\Omega} z \Delta u_i dx \leq C' \|f\|_{q'},$$

On prend le supremum dans $L^{q'}$, et on a :

$$\|\nabla u_i\|_q \leq C_q, \quad \forall 1 \leq q < 2.$$

Dans le probleme de Brezis-Merle, on a :

$$\|\nabla(u_i - u)\|_{L^q(\Omega_\epsilon)} = o(1),$$

c'est la convergence interieure dūe au travail de Brezis et Merle. Aprés, par l'inegalité de Hölder :

$$\|\nabla(u_i - u)\|_{L^q(\Omega - \Omega_\epsilon)} \leq |\Omega - \Omega_\epsilon|^{1/q-1/r} \|\nabla(u_i - u)\|_{L^r} \leq C_r |\Omega - \Omega_\epsilon|^{1/q-1/r} = o(1), \quad 1 \leq q < r < 2.$$

On obtient finalement :

$$\|\nabla(u_i - u)\|_q = o(1).$$

16) Pourquoi dans le livre d'Aubin, il considere les solutions u pour un operateur du type :

$$a_{ij}(M) \partial_{ij} u + b_j(M) \partial_j u + c(M) u = f(M)?$$

Dans le livre d'Aubin $a_{ij}(M), b_j(M)$ sont des champs de tenseurs, pourquoi tenseur ?

C'est lié au cartes et au changements par cartes et à la formulation variationnelle.

1) Dans le livre d'Hebey, il donne la définition d'un problème posé de manière variationnelle :
Pour les variétés :

$$\int_M a_{ij} \partial u \partial \varphi dV_g + b_j u \partial \varphi dV_g + c u \varphi dV_g = \int f \varphi dV_g$$

a) Il faut que le problème soit posé sur une variété de manière globale, donc indépendamment des cartes. C pour cela que dans le livre d'Hebey, il dit pour toute carte h .

b) Si on revient à un problème posé sur un ouvert de \mathbb{R}^n , il y a déjà une carte disponible, la carte euclidienne, (Ω, id) . Donc pour \mathbb{R}^n , il suffit que le problème soit posé en coordonnées cartésiennes.

Et après, par la formule de changement de variable, on se ramène à toute carte de l'ouvert. Notons que la notation dV_g l'explique bien car par un changement de variable, on retrouve le Jacobien, qui donne l'élément de volume pour la métrique euclidienne.

Maintenant quand on fait le changement de variables, il faut que le problème soit invariant, c'est à dire que les coefficients ne changent pas or ceci est possible si on les suppose comme champs de tenseurs.

on écrit par exemple :

$$a_{ij}(M) = a_{ij}[x(M)] = a_{kl}[y(M)] \partial_x y_i^k \partial_x y_j^l,$$

dans le changement de variables, cette loi est celle des tenseurs.

C'est pour cela qu'on suppose les coefficients, des champs de tenseurs. Pour que par changement de variables, ils soient invariants et ceci est possible si ils obéissent à la loi des tenseurs.

Et pour les ouverts de \mathbb{R}^n . Il suffit que le problème soit posé en coordonnées cartésiennes. Alors on la pour toute carte.

Une forme bilinéaire est un tenseur. Un champ de formes bilinéaires est un champ de tenseurs. Un champ de vecteurs est un champ de tenseurs.

17) Pour quoi, quand on veut appliquer le principe du maximum sur une variété, on a besoin d'un opérateur global :

a) C'est parce qu'on a considéré une variété, qui est constituée de cartes. Il ne faut pas que ça dépende de la carte.

Par exemple, si on veut appliquer le principe du maximum en P ,

On écrit : $Lu(P) = L(u \circ \varphi^{-1}(x_1, x_2))$, on voit que dans l'écriture même, il ne faut pas que ça dépende de la carte et de l'application de carte φ .

b) Par recouvrement, dans l'intersection d'ouvert de carte, on écrit :

$$Lu(P) = L[u \circ \varphi^{-1}] = L[u \circ \psi^{-1}]$$

dans cette écriture, on a deux cartes, et il ne faut pas que ça dépende des deux cartes, pour cela il faut que l'opérateur soit global.

c) On a la même chose, si on raisonne que la dérivée normale et le principe du maximum de Hopf.

18) Sur les applications conformes du bord en dimension 2.

On a parlé d'application conforme en dimension 2 :

Pourquoi la définition d'un domaine analytique permet d'avoir une carte conforme locale du bord ?

a)-Sur le disque unité, on a une transformation conforme directe du disque sur le demi-plan de Poincaré. Il n'y a pas besoin de définir l'application ψ (voir ci-dessous).

b)-L'application ψ , permet de définir des coordonnées qui permettent d'utiliser une application conforme.

Ce qui suit est la traduction de ce qui a été écrit dans les preprints sur arXiv. Pour définir une carte "conforme" γ , en dimension 2.

1-Il suffit de prouver que $\gamma_1((-\epsilon, \epsilon)) = \partial\Omega \cap \tilde{\gamma}_1(B_\epsilon) = \partial\Omega \cap \tilde{\gamma}_1(B_\epsilon) \cap \{|abscisse| < \epsilon\}$, pour $\epsilon > 0$ assez petit. Avec $\tilde{\gamma}_1$ l'extension holomorphe de $\gamma_1(t) = t + i\varphi(t)$.

Pour voir ça, on raisonne par l'absurde. On a pour $z_\epsilon \in B_\epsilon$, $\tilde{\gamma}_1(z_\epsilon) = (t_\epsilon, \varphi(t_\epsilon))$ avec $|t_\epsilon| \geq \epsilon$. Comme $\tilde{\gamma}_1$ est injective sur une boule fixés au départ par le théorème d'inversion locale, B_1 et

$\tilde{\gamma}_1 = \gamma_1 = t + i\varphi(t)$ sur l'axe réel, on a nécessairement $|t_\epsilon| \geq 1$. Mais par continuité $|\tilde{\gamma}_1(z_\epsilon)| \rightarrow 0$ parce que $z_\epsilon \rightarrow 0$. Et on utilise le fait que $|\tilde{\gamma}_1(z_\epsilon)| = |(t_\epsilon, \varphi(t_\epsilon))| \geq |t_\epsilon| \geq 1$, pour avoir une contradiction. (Cela veut dire que pour un rayon assez petit quand le graphe sort de la boule, il n'y retourne plus). (Ce fait implique, en raisonnant avec des chemins, quand un a chemin qui coupe $\partial\Omega$ in $\tilde{\gamma}_1(B_\epsilon)$ en un point ce point a pour abscisse $|abscisse| < \epsilon$. Encore, une fois, ce fait (par un raisonnement par l'absurde avec le fait que $\partial\bar{\Omega} = \partial\Omega$, il faut raisonner avec des chemins), implique que l'image de la partie superieure est entierement d'un coté de la courbe et l'image de l'autre est de l'autre coté de la courbe.

2- Posons : $\psi : (\lambda_1, \lambda_2) \rightarrow M \in \Omega$ telle que : $\overrightarrow{x_0 M} = \lambda_1 i'_1 + \lambda_2 j'_1$ avec (i'_1, j'_1) est une base telle que $i'_1 = e^{-i\theta} i_1, j'_1 = e^{-i\theta} j_1$. Et, $\varphi = id : (x_1, x_2) \rightarrow M$ telle que : $\overrightarrow{O M} = x_1 i_1 + x_2 i_2$ la base canonique (i_1, j_1) . Alors on a deux cartes de Ω , φ et ψ et les affixes $T_M = \lambda_1 + i\lambda_2$ et $z_M = x_1 + ix_2$ sont tels que :(l'application de changement de cartes) :

$$T_M/e^{i\theta} + x_0 = z_M = \varphi^{-1} \circ \psi(\lambda_1, \lambda_2),$$

On a :

$$\partial_{\lambda_1} = \cos \theta \partial_{x_1} + \sin \theta \partial_{x_2},$$

$$\partial_{\lambda_2} = -\sin \theta \partial_{x_1} + \cos \theta \partial_{x_2},$$

Donc, la métrique dans la carte ψ ou en coordonnées (λ_1, λ_2) est : $g_{ij}^\lambda = \delta_{ij}$ et le Laplacien dans les deux cartes (coordonnées), ψ et φ est le Laplacien usuel $\partial_{\lambda_1 \lambda_1} + \partial_{\lambda_2 \lambda_2}$.

On écrit :

$$\Delta u(M) = \Delta_\lambda(u \circ \psi(\lambda_1, \lambda_2))$$

Puis on applique l'application conforme $\tilde{\gamma}_1$ qui envoie l'affixe T_M, M dans un voisinage de $x_0 \in \partial\Omega$ vers B_ϵ et envoie $T_M, M \in \partial\Omega$ sur l'axe réel $(-\epsilon, \epsilon)$ et l'autre partie vers l'autre partie de Ω et $\bar{\Omega}^c$.

On a : $\psi : (\lambda_1, \lambda_2) \rightarrow M$ et $\tilde{\gamma}_1 : (\lambda_1, \lambda_2) \rightarrow (\mu_1, \mu_2)$. L'application considérée est : $\psi \circ \tilde{\gamma}_1^{-1}$. C'est bien une carte. Pour le voir :

La premiere carte (carte usuelle) est : $\psi \circ g^{-1}$ avec g est l'application $g : (\lambda_1, \lambda_2) \rightarrow [\lambda_1, \lambda_2 + \varphi_0(\lambda_1)]$ et φ_0 l'application qui permet de définir $\partial\Omega$ comme un graphe.

L'application de changement de carte est :

$$g \circ \tilde{\gamma}_1^{-1}$$

elle est reguliere d'un voisinage de 0 vers un autre voisinage de 0 et envoie la partie superieure du premier voisinage vers la partie superieure de l'autre voisinage (ainsi que les parties inferieures).

On voit bien que $\psi \circ \tilde{\gamma}_1^{-1}$ est une carte avec la propriété que $\tilde{\gamma}_1$ est conforme.

(l'application $\psi \circ \tilde{\gamma}_1^{-1}$ est aussi la composée de, une rotation et une translation (donc conforme) et de $\tilde{\gamma}_1^{-1}$ qui est conforme, si on se placait en coordonnées cartésiennes au départ. Mais, il faut voir que la carte ψ definit des coordonnées qui permettent la construction d'une application conforme. On n'a pas besoin de cela pour le disque unité, on a directement l'application du demi-plan de Poincaré).

Remarque : ψ et $\varphi = id$ sont des cartes de Ω et ψ est "presque" une carte de $\partial\Omega$. Mais $\psi \circ \tilde{\gamma}_1^{-1}$ et $\psi \circ g^{-1}$ sont des cartes du bord.

Le probleme elliptique peut etre vu de deux manieres : donc, si on considere, au depart, les coordonnées cartésiennes, on a une transformation conforme. Si, on considere le probleme posé sur une variété a bord, on a une carte analytique.

3- "Caractérisation des domaines C^k " : On peut dire que la définition d'un domaine $C^k, k \geq 1$ est équivalente à la définition d'une sous-variété + la condition : $\partial\bar{\Omega} = \partial\Omega$ or $\bar{\Omega} = \Omega$.

19) Concernant l'élément de volume et la mesure de Hausdorff sur le bord :

Avec le point 18), la carte usuelle du bord est : $h = \psi \circ g^{-1}$ avec,

$\psi : (\lambda_1, \lambda_2) \rightarrow M \in \Omega$ telle que : $\overrightarrow{x_0 M} = \lambda_1 i'_1 + \lambda_2 j'_1$ avec (i'_1, j'_1) est une base telle que $i'_1 = e^{-i\theta} i_1, j'_1 = e^{-i\theta} j_1$. Et, $\varphi = id : (x_1, x_2) \rightarrow M$ telle que : $\overrightarrow{O M} = x_1 i_1 + x_2 i_2$ la

base canonique (i_1, j_1) . Alors on a deux cartes de Ω , φ et ψ et les affixes $T_M = \lambda_1 + i\lambda_2$ et $z_M = x_1 + ix_2$ sont tels que (l'application de changement de cartes) :

$$T_M/e^{i\theta} + x_0 = z_M = \varphi^{-1} \circ \psi(\lambda_1, \lambda_2),$$

et,

g est l'application $g : (\lambda_1, \lambda_2) \rightarrow [\lambda_1, \lambda_2 + \varphi_0(\lambda_1)]$ et φ_0 l'application qui permet de définir $\partial\Omega$ comme un graphe.

La metrique sur le bord $\partial\Omega$ s'écrit localement :

$$h^*(i^*(\delta)) = \sqrt{1 + [\varphi'_0(\lambda)]^2} d\lambda,$$

avec δ la metrique euclidienne de \mathbb{R}^2 . (la metrique sur le bord est $i^*(\delta)$ avec $i : \partial\Omega \rightarrow \mathbb{R}^2$, $x \rightarrow x$).

On l'a explicitement, en calculant (le determinant contient un terme car on est en dimension 1, c la meme chose en dimension superieure), $h^*(i^*(\delta)) = \delta(dh(\partial\lambda), dh(\partial\lambda)) = [1 + [\varphi'_0(\lambda)]^2]$.

Avec $i : \partial\Omega \rightarrow \mathbb{R}^2$, $x \rightarrow x$ l'inclusion.

Et considerant l'application Lipschitzienne (c'est aussi l'application de carte, locale, du bord $\partial\Omega$ qui permet aussi de calculer g_{11} , ce qu'on a fait precedemment) :

$$\lambda \rightarrow (\lambda, \varphi_0(\lambda)) = h(\lambda, 0),$$

on a par la formule de l'aire, l'egalité entre la mesure de Hausdorff et le Jacobien (element d'aire) :

$$\int_{[a,b]} \sqrt{1 + [\varphi'_0(\lambda)]^2} d\lambda = \int_{h([a,b],0) \subset \partial\Omega} dH_1,$$

Finalement, on a l'egalité suivante :

$$d\sigma = \sqrt{1 + [\varphi'_0(\lambda)]^2} d\lambda = dH_1|_{\partial\Omega}.$$

avec cette remarque, on voit par exemple que $H_1(\partial\Omega) < +\infty$, dans le cas $\partial\Omega$ compact.

20) Quand y a il une relation entre $W^{1,\infty}$ et $C^{0,1}(\bar{\Omega}) = Lipschitz(\bar{\Omega})$.

a) Dans le cas d'un convexe ou une boule, c'est écrit dans le livre de Brezis quand il approxime L^∞ par L^p , dans le critere pour qu'une fonction soit $W^{1,p}$.

b) Quand l'ouvert est Lipschitzien ou au moins C^1 , c'est un exercice dans livre d'Otared Kavian. On utilise l'operateur de prolongement (Notez que la constante de prolongement ne depend pas de p , on peut utiliser le proceder de Brezis $p \rightarrow +\infty$), puis on se ramene á un convexe, une boule, puis on revient aux fonctions de depart.

Dans les cas precedents, il y a egalité entre les deux ensembles.

21) pourquoi on écrit dan la derivation (ici $\nabla = \nabla_X$ pour un vecteur X) :

$$\nabla(\langle a|b \rangle) = \langle \nabla a|b \rangle + \langle a|\nabla b \rangle$$

ceci est du à (g est la metrique et C la contraction) :

$$\langle a|b \rangle = C_1^3 C_2^4 (g \otimes a \otimes b)$$

La derivée covariantes commute avec la contraction et $\nabla g = 0$, car c la connexion de Levi-Civita :

$$\nabla(\langle a|b \rangle) = C_1^3 C_2^4 (\nabla g \otimes a \otimes b + g \otimes \nabla a \otimes b + g \otimes a \otimes \nabla b)$$

Donc,

$$\nabla(\langle a|b \rangle) = C_1^3 C_2^4 (g \otimes \nabla a \otimes b + g \otimes a \otimes \nabla b) = \langle \nabla a|b \rangle + \langle a|\nabla b \rangle .$$

22) Sur les coordonnées géodésiques polaires : elles sont définies à partir de la carte exponentielle. Il existe un voisinage du point tel que pour $y \in B(x, \epsilon)$, $z \rightarrow \exp_y(z)$ est un difféomorphisme. On a alors une carte. On définit les coordonnées géodésiques polaires. On s'assure que (lemme de Gauss) :

a)

$$\frac{d}{dt} \langle \nabla_t | \nabla_t \rangle = \nabla_t \langle \nabla_t | \nabla_t \rangle = 2 \langle \nabla_t(\nabla_t) | \nabla_t \rangle = 0$$

Car c'est une géodésique $\nabla_t(\nabla_t) = 0$. Donc, $\langle \nabla_t | \nabla_t \rangle \equiv cte = \lim_{t \rightarrow 0} \langle \nabla_t | \nabla_t \rangle = 1$, car la carte exponentielle est normale en y .

$$\nabla_t \langle \nabla_t | \nabla_\theta \rangle = \frac{1}{2} \nabla_\theta \langle \nabla_t | \nabla_t \rangle = \frac{1}{2} \nabla_\theta(1) = 0,$$

Ici, on utilise le fait que la connexion est sans torsion pour permuter la dérivation en t et angulaire.

Donc,

$$\langle \nabla_t | \nabla_\theta \rangle \equiv cte = \lim_{t \rightarrow 0} \langle \nabla_t | \nabla_\theta \rangle = 0$$

C'est le lemme de Gauss.

On pouvait écrire $\nabla_{\partial_i}(\partial_j)$ avec $\partial_i, \partial_j \in \{\partial_t, \partial_{\theta_j}\}$.

b) Les géodésiques sont minimisantes, c bien écrit dans le livre d'Hebey et Gallot-Hulin-Lafontaine, remarquons, comme c écrit dans le Do Carmo. Pour calculer la longueur d'un chemin passant par l'origine, on prend \int_ϵ^1 , puis on fait tendre ϵ vers 0. Car les coordonnées géodésiques polaires sont définies en dehors de 0, origine, puis on fait tendre le rayon r vers 0.

c) On voit comme c dit dans le Hebey, que les géodésiques sont minimisantes, l'image de boules ouvertes sont des boules ouvertes, de boules fermées, sont des boules fermées, l'image de sphères, sont des sphères.

Soit, \tilde{z} l'application de \mathbb{S}_{n-1} vers \mathbb{S}_{n-1}^r définie par $\theta \rightarrow r\theta$.

Par définition, pour h une fonction définie au voisinage de x :

$$\partial_{j, \varphi_0}(h) = \frac{\partial(h \circ \varphi_0)}{\partial \theta_j} = \frac{\partial(h \circ \exp_x \circ z \circ \psi^{-1})}{\partial \theta_j} = \frac{\partial(h \circ \exp_x)}{\partial z_k} \times r \frac{\partial(\psi^{-1})^k}{\partial \theta_j}.$$

avec $\varphi_0 = \exp_x \circ z \circ \psi^{-1}$.

Ce qu'on peut écrire :

$$\partial_{j, \varphi_0}(h) = \frac{\partial(h \circ \exp_x)}{\partial z_k} \times r \frac{\partial \theta^k}{\partial \theta_j}.$$

et,

$$\partial_{\theta^i, x} = r b_i^k(\theta) \partial_{z^k, x}.$$

On a donc, pour tout $x \in B(x_0, \epsilon_0)$, $[B(x, \epsilon_0), \exp_x^{-1}]$ est une carte normale en x . Pour tout $x \in B(x_0, \epsilon_0)$:

$$g_{x, ij}(z) = g(z)(\partial_{z^i, x}, \partial_{z^j, x}),$$

où $\partial_{z^i, x}$ est le champ de vecteur locale canonique lié à la carte exponentielle.

On note, $a_i^k(z, x) = \frac{(\varphi \circ \exp_x)^k}{\partial z^i}[\exp_x^{-1}(z)]$, alors, $\partial_{z^i, x} = a_i^k(z, x) \partial_{u^k, \varphi}$,

avec, $\partial_{u^k, \varphi}$, le champ de vecteur canonique relatif à la carte (Ω, φ) , ce dernier ne dépend pas du point x , contrairement à celui de la carte exponentielle en x . Quant aux fonctions a_i^k elles sont C^∞ de z et x . On obtient,

$$g_{x, ij}(z) = g(z)[a_i^k(z, x) \partial_{u^k, \varphi}; a_j^l(z, x) \partial_{u^l, \varphi}] = a_i^k(z, x) a_j^l(z, x) g_{kl}(z),$$

où les g_{kl} sont les composantes de g dans la carte (Ω, φ) .

On a, $z = \exp_x(y)$, $y \in B(0, \epsilon_0) \subset \mathbb{R}^n$ et $y = r\theta$ en coordonnées polaires, ainsi, la fonction $(x, r, \theta) \rightarrow g_{x, ij}[\exp_x(r\theta)]$ est C^∞ des variables x , r et θ .

D'autre part, par définition, $g_{ij}^k(r\theta) = g_{[\exp_x(r\theta)]}(\partial_{\theta^i}, \partial_{\theta^j}, x)$, (champs de vecteurs canoniques).

En utilisant le même type de calcul que précédemment, on a,

$$\partial_{\theta^i}, x = r b_i^k(\theta) \partial_{z^k}, x,$$

avec, b_i^j des fonction très régulières. Donc,

$$g_{ij}^k(r, \theta) = r^2 g_{[\exp_x(r\theta)]}(b_i^k \partial_{z^k}, x, b_j^l \partial_{z^l}, x),$$

d'où,

$$g_{ij}^k(r, \theta) = r^2 b_i^k(\theta) b_j^l(\theta) g_{x,kl}[\exp_x(r\theta)].$$

Donc, l'application, $\tilde{g}_{ij}^k : (x, r, \theta) \rightarrow b_i^k b_j^l g_{x,kl}[\exp_x(r\theta)]$ est C^∞ des trois variables x, r et θ . On a,

$$\partial_r \tilde{g}_{ij}^k(x, 0, \theta) = b_i^k(\theta) b_j^l(\theta) c^m(\theta) \partial_m g_{x,kl}(x) = 0,$$

car, la carte exponentielle est normale en x et les $g_{x,kl}$ sont les composantes de g dans cette même carte. On a aussi,

$$\partial_{\theta^m} \tilde{g}_{ij}^k(x, r, \theta) = \tilde{b}_i^k(\theta) \tilde{b}_j^l(\theta) g_{x,kl}[\exp_x(r\theta)] + r \bar{b}_i^k(\theta) \bar{b}_j^l(\theta) \bar{c}_m^s(\theta) \partial_s g_{x,kl}[\exp_x(r\theta)],$$

En redérivant en r , on obtient,

$$\begin{aligned} \partial_r \partial_{\theta^m} \tilde{g}_{ij}^k(x, r, \theta) &= u_{ijmr}^{klq}(\theta) \partial_q g_{x,kl}[\exp_x(r\theta)] + v_{ijmr}^{kl}(\theta) w^s(t) \partial_s g_{x,kl}[\exp_x(r\theta)] + \\ &+ r h_{ijrm}^{klst}(\theta) \partial_{st} g_{x,kl}[\exp_x(r\theta)]. \end{aligned}$$

Donc,

$$\partial_r \partial_{\theta^m} \tilde{g}_{ij}^k(x, 0, \theta) = 0, \quad \forall x \in B(x_0, \epsilon_0), \quad \forall \theta \in U^k.$$

Ainsi, on obtient :

$$\partial_r \tilde{g}_{ij}^k(x, 0, \theta) = \partial_r \partial_{\theta^m} \tilde{g}_{ij}^k(x, 0, \theta) = 0, \quad \forall x \in B(x_0, \epsilon_0), \quad \forall \theta \in U^k. \quad (*)$$

On a la même chose en considérant le déterminant :

Comme, $\sqrt{|\tilde{g}^k|} = \alpha^k(\theta) \sqrt{[\det(g_{x,ij})]}$, on en déduit,

$$\partial_r (\log \sqrt{|\tilde{g}^k|}) = \partial_r [\log(\sqrt{[\det(g_{x,ij})])}] .$$

Par définition du déterminant et en développant par rapport al ligne 1 par exemple, on obtient,

$$\det[g_{x,ij}][\exp_x(r\theta)] = \Sigma \Pi g_{x,kl}[\exp_x(r\theta)],$$

d'où,

$$\partial_r \det[g_{x,ij}](x) = \Sigma \Pi [g_{x,kl}(x)] a^s(\theta) \partial_s g_{x,mn}(x) = 0,$$

Car, la carte exponentielle est normale en x .

Finalement,

$$\partial_r |\tilde{g}^k|(x, 0, \theta) = 0, \quad \forall x \in B(x_0, \epsilon_0), \quad \forall \theta \in U^k.$$

En utilisant le même raisonnement que celui qu'on utilisé pour calculer, $\partial_r \partial_{\theta^m} \tilde{g}_{ij}^k(x, 0, \theta)$, on prouve que,

$$\partial_r \partial_{\theta^m} |\tilde{g}^k|(x, 0, \theta) = 0.$$

En conclusion,

$$\partial_r \tilde{g}_{ij}^k(x, 0, \theta) = \partial_r \partial_{\theta^m} \tilde{g}_{ij}^k(x, 0, \theta) = 0 \quad \forall x \in B(x_0, \epsilon_0), \quad \forall \theta \in U^k. \quad (**)$$

$$\partial_r |\tilde{g}^k|(x, 0, \theta) = \partial_r \partial_{\theta^m} |\tilde{g}^k|(x, 0, \theta) = 0 \quad \forall x \in B(x_0, \epsilon_0), \quad \forall \theta \in U^k. \quad (***)$$

$$\partial_r \partial_{\theta^m} \left[\frac{\sqrt{|\tilde{g}^k|}}{\alpha^k(\theta)} \right] (x, 0, \theta) = \partial_r \partial_{\theta^m} \partial_{\theta^{m'}} \left[\frac{\sqrt{|\tilde{g}^k|}}{\alpha^k(\theta)} \right] (x, 0, \theta) = 0 \quad \forall x \in B(x_0, \epsilon_0), \quad \forall \theta \in U^k. \quad (***)$$

L'ouvert U^k est choisit de telle manière qu'en le réduisant un peu, il reste un ouvert de carte.

On utilise alors, l'uniforme continuité des dérivées successives pour obtenir les résultats de la proposition 1.

Remarque :

$\partial_r [\log \sqrt{|\tilde{g}^k|}]$ qui est une fonction locale de θ , est la restriction d'une fonction globale, définie sur toute la sphère \mathbb{S}^{n-1} à savoir $\partial_r [\log \sqrt{\det(g_{x,ij})}]$. On notera, $J(x, r, \theta) = \sqrt{\det(g_{x,ij})}$.

23) Le Laplacien en polaires :

Ecrivons le laplacien dans $]0, \epsilon_1[\times U^k$,

$$-\Delta = \partial_{rr} + \frac{n-1}{r} \partial_r + \partial_r [\log \sqrt{|\tilde{g}^k|}] \partial_r + \frac{1}{r^2 \sqrt{|\tilde{g}^k|}} \partial_{\theta^i} (\tilde{g}^{\theta^i \theta^j} \sqrt{|\tilde{g}^k|} \partial_{\theta^j}).$$

On a,

$$-\Delta = \partial_{rr} + \frac{n-1}{r} \partial_r + \partial_r \log J(x, r, \theta) \partial_r + \frac{1}{r^2 \sqrt{|\tilde{g}^k|}} \partial_{\theta^i} (\tilde{g}^{\theta^i \theta^j} \sqrt{|\tilde{g}^k|} \partial_{\theta^j}).$$

Le laplacien s'écrit (décomposition radiale et angulaire),

$$-\Delta = \partial_{rr} + \frac{n-1}{r} \partial_r + \partial_r [\log J(x, r, \theta)] \partial_r - \Delta_{S_r(x)},$$

où $\Delta_{S_r(x)}$ est le laplacien sur la sphère $S_r(x)$.

$\Delta_{S_r(x)}$, s'écrit localement,

$$-\Delta_{S_r(x)} = \frac{1}{r^2 \sqrt{|\tilde{g}^k|}} \partial_{\theta^i} (\tilde{g}^{\theta^i \theta^j} \sqrt{|\tilde{g}^k|} \partial_{\theta^j}).$$

On conclut que l'opérateur de droite en θ , dans la première expression du laplacien, n'est que l'écriture locale d'un opérateur global.

On pose, $L_\theta(x, r)(\dots) = r^2 \Delta_{S_r(x)}(\dots)[\exp_x(r\theta)]$.

L'opérateur $L_\theta(x, r)$ est un opérateur définie sur les fonctions $C^2(\mathbb{S}_{n-1})$ de manière globale (il ne dépend pas de la carte choisie sur \mathbb{S}_{n-1} et vaut localement,

$$L_\theta(x, r) = -\frac{1}{\sqrt{|\tilde{g}^k|}} \partial_{\theta^i} [\tilde{g}^{\theta^i \theta^j} \sqrt{|\tilde{g}^k|} \partial_{\theta^j}].$$

De plus cet opérateur est elliptique, on écrit alors,

$$\Delta = \partial_{rr} + \frac{n-1}{r} \partial_r + \partial_r [\log J(x, r, \theta)] \partial_r - \frac{1}{r^2} L_\theta(x, r).$$

Si, maintenant, u est une fonction définie sur M , alors, $\bar{u}(r, \theta) = u \circ \exp_x(r\theta)$ est la fonction qui lui correspond en coordonnées polaires centrées en x .

$$-\Delta u = \partial_{rr} \bar{u} + \frac{n-1}{r} \partial_r \bar{u} + \partial_r [\log J(x, r, \theta)] \partial_r \bar{u} - \Delta_{S_r(x)}(u|_{S_r(x)})[\exp_x(r\theta)],$$

$$r^2 \Delta_{S_r(x)}(u|_{S_r(x)})[\exp_x(r\theta)] = -\frac{1}{\sqrt{|\tilde{g}^k|}} \partial_{\theta^i} \left[\tilde{g}^{\theta^i \theta^j} \sqrt{|\tilde{g}^k|} \partial_{\theta^j} [u \circ \exp_x(r\theta)] \right] = L_\theta(x, r) \bar{u}.$$

Ainsi,

$$-\Delta u = \partial_{rr} \bar{u} + \frac{n-1}{r} \partial_r \bar{u} + \partial_r [\log J(x, r, \theta)] \partial_r \bar{u} - \frac{1}{r^2} L_\theta(x, r) \bar{u}.$$

D'autre part, il est clair qu'en se plaçant dans la carte exponentielle, on transporte la métrique dans l'espace euclidien. Puis, en considérant les coordonnées géodésiques polaires, on voit que la métrique se décompose suivant les champs de vecteurs radial et angulaires. Comme l'espace se décompose suivant la partie radiale et angulaire sur la sphère, il est clair qu'en considérant les champs de vecteur $\partial_r, \partial_{\theta^j}$, on retrouve localement le laplacien radial et angulaire, qui est un laplacien global par la carte exponentielle. On retrouve par l'intermédiaire de la carte exponentielle un laplacien global qu'on décompose en coordonnées géodésiques polaires en partie radiale et angulaire par le lemme de Gauss.

L'opérateur $L_\theta(x, r)$ est un laplacien sur \mathbb{S}_{n-1} pour une certaine métrique qui dépend du paramètre r .

On a, $\Delta_{S_r(x)} = \Delta_{i_{x,r}^*(g)}$ où, $i_{x,r}$ est l'application identité de $S_r(x)$ dans M et $i_{x,r}^*(g) = \tilde{g}$ est la métrique induite sur la sous-variété $S_r(x)$ de M .

Comme \exp_x induit un difféomorphisme de $S_r(x)$ vers \mathbb{S}_{n-1}^r , on a :

$$\Delta_{S_r(x)} u|_{S_r(x)} = \Delta_{i_{x,r}^*(g)} u|_{S_r(x)} = \Delta_{\tilde{g}} u|_{S_r(x)} = \Delta_{\exp_x^*(\tilde{g}), \mathbb{S}_{n-1}^r} u \circ \exp_x(v),$$

Soit, \tilde{z} l'application de \mathbb{S}_{n-1} vers \mathbb{S}_{n-1}^r définie par $\theta \rightarrow r\theta$. Alors,

$$\Delta_{\exp_x^*(\tilde{g})} u \circ \exp_x(v) = \Delta_{\tilde{z}^*[\exp_x^*(\tilde{g})]} u \circ \exp_x(r\theta),$$

Pour le choix de la carte (ψ, U^k) , sur \mathbb{S}_{n-1} , la carte locale en coordonnées polaires pour le point x est, $(\varphi_0,]0, \epsilon_0[\times U^k)$, où $\varphi_0 = \exp_x \circ \tilde{z} \circ \psi^{-1}$. Les g_{jl}^k sont par définition :

$$g_{jl}^k(r, \theta) = g_{\exp_x(r\theta)}(\partial_{j, \varphi_0}, \partial_{l, \varphi_0}),$$

avec, $\partial_{j, \varphi_0}, \partial_{l, \varphi_0}$ les champs de vecteurs canoniques correspondant à la carte $(\varphi_0,]0, \epsilon_0[\times U^k)$.

Par définition, pour h une fonction définie au voisinage de x :

$$\partial_{j, \varphi_0}(h) = \frac{\partial(h \circ \varphi_0)}{\partial \theta_j} = \frac{\partial(h \circ \exp_x \circ \tilde{z} \circ \psi^{-1})}{\partial \theta_j},$$

Rappelons, qu'on écrit, $\psi(\theta) = (\bar{\theta}_1, \dots, \bar{\theta}_{n-1})$ et $\theta_0 = r$ (dérivations angulaires et radiale).

Si, on s'occupe des composantes angulaires, c'est à dire les champs de vecteurs, ∂_{j, φ_0} avec $1 \leq j \leq n-1, j \in \mathbb{N}$, alors,

$$\begin{aligned} \partial_{j, \varphi_0}(h) &= \frac{\partial(h \circ i_{x,r} \circ \exp_x \circ \tilde{z})}{\partial \theta_j}, \\ \frac{\partial(h \circ \varphi_0)}{\partial \theta_j} &= \frac{\partial(h \circ i_{x,r} \circ \exp_x \circ \tilde{z})}{\partial \theta_j}, \end{aligned}$$

Donc, si on note $\bar{\partial}_j, \bar{\partial}_l$ les champs de vecteurs canoniques de la sphère par rapport à la carte (ψ, U^k) , on obtient, en notant d désigne la différentielle,

$$\partial_{j, \varphi_0} = d(i_{x,r} \circ \exp_x \circ \tilde{z})(\bar{\partial}_j),$$

Donc,

$$g_{jl}^k(r, \theta) = g_{\exp_x(r\theta)}[d(i_{x,r} \circ \exp_x \circ \tilde{z})(\bar{\partial}_j), d(i_{x,r} \circ \exp_x \circ \tilde{z})(\bar{\partial}_l)],$$

d'où, en utilisant la définition du pull-back,

$$g_{jl}^k(r, \theta) = \tilde{z}^*[\exp_x^*(i_{x,r}^*(g))](\bar{\partial}_j, \bar{\partial}_l) = \tilde{z}^*[\exp_x^*(\tilde{g})](\bar{\partial}_j, \bar{\partial}_l),$$

le dernier terme à droite dans l'expression précédente, n'est que la composante j, l , de la métrique $\tilde{z}^*[\exp_x^*(\tilde{g})]$ définie sur la sphère unité \mathbb{S}_{n-1} .

Finalement, on peut comparer les expressions locales et globales,

$$-\Delta_{\tilde{z}^*[\exp_x^*(\tilde{g})], \mathbb{S}_{n-1}} u \circ \exp_x(r\theta) = \frac{1}{r^2 \sqrt{|\tilde{g}^k|}} \partial_{\theta^i} [\tilde{g}^{\theta^i \theta^j} \sqrt{|\tilde{g}^k|} \partial_{\theta^j} u \circ \exp_x(r\psi^{-1})],$$

Maintenant, si on prend la nouvelle métrique sur \mathbb{S}_{n-1} définie par,

$$g_{x,r,\mathbb{S}_{n-1}} = r^{-2} \tilde{z}^*[\exp_x^*(\tilde{g})],$$

cette métrique est bien définie et de plus,

$$g_{x,r,\mathbb{S}_{n-1} j l} = r^{-2} g_{j l}^k = \tilde{g}_{j l}^k,$$

Nos raisonnements futurs se feront avec $r > 0$. On obtient,

$$\Delta_{g_{x,r,\mathbb{S}_{n-1}}} = r^2 \Delta_{\tilde{z}^*[\exp_x^*(\tilde{g})], \mathbb{S}_{n-1}} = L_\theta(x, r).$$

Remarque : Dans le cas plat, un ouvert de \mathbb{R}^n , on n'a pas besoin de tout cela. Dès qu'on a une boule, on peut définir les coordonnées polaires. On écrit $x = a_i + r\theta$ en polaires. Alors, on passe aux différentielles, on obtient : $dx = dr\theta + r d\theta$ et quand on prend la norme euclidienne, $dx^2 = dr^2 + r^2 d\theta^2$, on voit bien que $d\theta^2$ est la métrique euclidienne restreinte à la sphère, qui est la métrique de la sphère. On obtient alors la formule du Laplacien en polaires dans le cas euclidien, un ouvert de \mathbb{R}^n (formule usuelle dans des cartes, ici, la carte polaire, (r, θ)). ($\Delta = \partial_{rr} + \frac{n-1}{r} \partial_r + \frac{1}{r^2} \Delta_\theta$, Δ_θ est la laplacien de la métrique de la sphère $d\theta^2 = g_{ij}(\theta) d\theta^i d\theta^j$).

24) Sur les fonctions Green :

Le monograph de Druet-Hebey-Robert est assez clair et précis. On donne quelques explications sur les fonctions de Green et sur le fait que le dernier terme dans la décomposition de cette fonction est de classe C^1 . C'est essentiellement du au fait que le premier terme est donné explicitement et on utilise une récurrence pour prouver que les termes de la décomposition sont Sobolev et continues en dehors de la diagonale. (Ou bien comme dans le monograph de Druet-Hebey-Robert, on fait la différence des fonctions en deux points et on remarque qu'on a des fonctions Lipschitziennes, Notons comme c'est écrit dans Ambrosio-Fusco-Pallara, pour pouvoir savoir si une fonction est Sobolev, il suffit qu'on ait des dérivées directionnelles).

Les fonctions qu'on considère sont continues en dehors d'un ensemble de mesure nulle (un point ou la diagonale). Elles sont mesurables. Elles sont intégrables par les théorèmes de comparaisons.

Soit (\bar{W}, g) une variété Riemannienne compacte avec ou sans bord. Dans le cas sans bord, on la note (M, g) .

Soit H la fonction définie comme dans le livre d'Aubin. Cette fonction ne dépend pas de la fonction rayon d'injectivité dans le cas d'une variété compacte sans bord. Elle dépend (à gauche en P) du rayon d'injectivité dans le cas d'une variété à bord. On sait que la fonction rayon d'injectivité est continue sur W avec $\delta(P) \leq d(P, \partial W)$, on peut alors la prolonger par 0 sur ∂W . Alors $\delta(P)$ est continue sur \bar{W} .

On pose :

$$\Gamma_1(P, Q) = -\Delta_Q H(P, Q), \quad \Gamma_{i+1}(P, Q) = \int_W \Gamma_i(P, R) \Gamma_1(R, Q) dR.$$

Alors,

$$|\Gamma_1| \leq C[d(P, Q)]^{2-n}.$$

Explicitement et par récurrence les Γ_i sont continues en dehors de la diagonale et pour P ou Q proche du bord, elles sont nulles (conditions au bord). On les prolonge par 0 au bord. Par le théorème de la convergence dominée de Lebesgue, on prouve qu'elles sont $W^{1,\infty}$ en dehors de la diagonale en Q car elles sont Sobolev est leur dérivées bornées. La fonction $d(P, Q) = d_P(Q)$

est reguliere en Q en dehors de P et en fixant Q elle est Lipschitzienne en P , on alors le fait que $(R, Q) \rightarrow \partial_Q d_R(Q)$ est continue en dehors de la diagonale et L_{loc}^∞ . Donc, par le theoreme de convergence dominee (enlever de petites boules) $\Gamma_i * \partial_Q \Gamma_1$ et $\Gamma_i * \partial_Q H$ sont C^0 en dehors de la diagonale. Donc, les Γ_i et $\Gamma_i * H$ sont C^1 en dehors de la diagonale. (Le point essentiel est la fonction distance). (Concernant la fonction distance, $(R_i, Q) \rightarrow d(R_i, Q) = d(R_i, \exp_{R_i}(r\theta))$, $Q = \exp_{R_i}(r\theta)$, $\epsilon_0/2 \leq r \leq \delta(R_i)/3$, $\theta \in \mathbb{S}_{n-1}$ et la carte de reference est $[B(R_0, \delta(R_0)/3), \exp_{R_0}]$ avec $R_i \rightarrow R_0$. On voit alors qu'en coordonnes geodesiques polaires centrees en R_i un calcul de $\Delta_{g,Q} d(R_i, Q) \in L^\infty$ et $d(R_i, \cdot) \rightarrow d(R_0, \cdot)$ et par les estimations elliptiques on a $\partial_Q d(R_i, Q) \rightarrow \partial_Q d(R_0, Q)$ pour $d(R_i, Q) \geq \epsilon_0 > 0$.)

Dans le cas où $W = M$ sans bord :

D'apres sa formule explicite H est C^1 en dehors de la diagonale. Elle est $W^{1,1+\epsilon}$ de chaque variable pour un $\epsilon > 0$ assez petit, par recurrence et par Fubini, Fubini-Tonnelli :

$$\partial_P \Gamma_{i+1}(P, Q) = \int_M \partial_P \Gamma_i(P, R) \Gamma_1(R, Q) dR,$$

et,

$$\partial_Q \Gamma_{i+1}(P, Q) = \int_M \Gamma_i(P, R) \partial_Q \Gamma_1(R, Q) dR.$$

Pour une varieté avec bord, on ne peut pas derivier par rapport P , car l'expression de Γ_i et en particulier de Γ_1 contient δ_P qu'on sait seulement continue et pas forcement differentiable. Dans le cas avec bord, les fonctions Γ_i sont continues en P en dehors de la diagonales et $L^{1+\epsilon}$, $\epsilon > 0$ seulement, mais ceci suffit pour prouver la symetrie par le theoreme d'Agmon)

On a aussi, les estimees de Giraud. Ainsi de proche en proche, les Γ_i deviennent de plus en plus regulieres. on utilise le theoreme de Giraud pour prouver que $\Gamma_k = r^{\lambda-n} * r^{2-n}$ avec $\lambda + 2 > n$ (donc $\geq n + 1$ car λ est entier puisqu'on derive les Γ_i). (Si $\lambda > n - 1$ ($\lambda \geq n$) c'est fini (on regarde Γ_{k-1}), si $\lambda = n - 1$ alors : $\Gamma_k = r^{-1} * r^{2-n}$ et $\partial_P \Gamma_k = r^{-2} * r^{2-n}$ et $\partial_Q \Gamma_k = r^{-1} * r^{1-n}$ qui est en log par Giraud et donc $\partial_P \Gamma_{k+1}$ et $\partial_Q \Gamma_{k+1}$ sont $C^0(M \times M)$ par Giraud et donc Γ_{k+1} est $C^1(M \times M)$. (Utiliser le produit de convolution, car Γ_{k+1} et sa derivee Sobolev, est continue pour ecrire qu'elle est $\int \partial_P$, l'integrale d'une fonction continue donc C^1 , il a convergence uniforme de la convolution, car la fonction et son Sobolev sont continues). Dans le cas avec bord, Γ_k continue implique que Γ_{k+1} est $W^{1,\infty}$ en Q . (On a mieux C^1 en Q car la fonction $(R, Q) \rightarrow \partial_Q d(R, Q)$ est C^0 en dehors de la diagonale de W et H est a support compact (elle s'annule avant le bord) et donc $(\Gamma_k * \partial_Q H)$ est C^0 en dehors de la diagonale de (\bar{W})).

Dans le cas d'un operateur $-L = -\Delta + h$, la regularite de Γ_{k+1} depend de celle de h . Si par exemple h est C^1 alors comme precedemment Γ_{k+1} est C^1 de P et Q . Bien sur le Γ_1 change :

$$\Gamma_1(P, Q) = -\Delta_Q H(P, Q) + h(Q)H(P, Q).$$

Remarque : a) sur la borne inferieure de la fonction de Green G_ϵ de $-\Delta + \epsilon = -\nabla^i(\nabla_i) + \epsilon$, $\epsilon > 0$.

1) On a $G_\epsilon \geq 0$ donc par la propriété de la borne inferieure $m_\epsilon = \inf_{M \times M} G_\epsilon$ existe.

2) Par definition $m_\epsilon = \lim_{\delta \rightarrow 0} G_\epsilon(x_\delta, y_\delta)$. Si on suppose que $d(x_\delta, y_\delta) \rightarrow 0$, par la propriété du monograph de Druet-Hebey-Robert, $m_\epsilon = +\infty$, ceci n'est pas possible et Comme G_ϵ est continue en dehors de la diagonale. $m_\epsilon = G_\epsilon(x_\epsilon, y_\epsilon)$ avec $x_\epsilon \neq y_\epsilon$.

Si on met un indice , i , alors on peut supposer que, $G_i = G_{\epsilon_i}$:

$$\inf_{M \times M} G_i = m_i = G_i(x_i, y_i), \quad x_i \neq y_i,$$

Apres, on peut raisonner sur la borne inferieure globale sur tout $M \times M$, au lieu de prendre l'inf sur M en x puis en y .

b) sur les fonctions de Green des varietés à bord. on remarque que par exemple que pour les varietes à bord, la parametrix est solution d'une EDP elliptique en dehors de la singularité, on utilise les theoremes d'Agmon et de regularité dans la construction complete de la fonction de Green dans le cas des varietes a bord, voir le monograph de F.Robert, c'est essentiellement l'utilisation des noyaux, la formule sommatoire et les théorèmes d'Agmon.

////////////////////////////////////

25) Sur la formule de Gauss-Bonnet :
C'est bien écrit dans le livre de J.Lafontaine, édition 2010.

- 1) relation entre l'indice d'un champ de vecteurs et la courbure de Gauss.
- 2) relation entre indice d'un champ de vecteur, fonction de Morse et caractéristique d'Euler-Poincaré.

On a une surface riemannienne compacte sans bord (M, g) .

On part d'un champ de vecteur X ayant des zéros. On considère le normalisé $X_1 = X/||X||$, il n'est pas défini aux zéros de X . Puisqu'il y a produit scalaire, on considère X_2 son orthogonale de sorte qu'on ait un repère orthonormé.

(X_1, X_2) est un repère mobile ou "moving-frame". On a une connexion, donc on a de nouveaux symboles de Christoffel et une connexion forme ω . de sorte que $d\omega = \Omega$ la courbure. celle-ci n'est pas définie aux zéros de X , puisqu'on considère X_1 et on divise par $||X||$.

(Comme on l'a dit pour la surface K^3 , on a une connexion \Rightarrow symboles de Christoffel \Rightarrow connexion forme (par dualité). Puis on dérive $d\omega$ on retrouve la courbure ou forme volume par dualité. C'est bien écrit dans le livre de J. Lafontaine quand il considère $\nabla_{X_i}(X_j)$. Dans certains livres on note $\omega = \omega_i^j$. On peut le voir comme : quand on calcule $\nabla_i dx^j = -\Gamma_{ik}^j dx^k$ pour les champs de vecteurs et les formes différentielles usuelles, ici pour X la forme ω , on calcule $\nabla_X \omega_i = -\omega_i^k(X)\omega_k$, changements de bases, nouveaux symboles de Christoffel.)

Mais au voisinage des zéros on a une carte (canonique si on veut, normalisé) et le passage des champs issus de cette carte notés (Z_1, Z_2) à (X_1, X_2) se fait via un champ de rotations $R = e^{i\varphi}$ (plus précisément de Z_1 à X_1 , on voit bien que $X_1 = e^{i\varphi} Z_1$ se contracte vers un vecteur du type $e_1 \times e^{i\varphi}$ car Z_1 est défini sur un voisinage de la singularité et qu'on peut le contracter en un vecteur fixe). (On voit ici que R est homotope à X_1). On note ω_0 la connexion forme pour ce repère mobile ou "moving-frame" (Z_1, Z_2) . Alors on a la relation :

$$\omega = \omega_0 - d\varphi.$$

Avec, ω_0 définie au voisinage de la singularité contrairement à ω . (on peut passer à la limite dans la formule de Stokes, voir ci-dessous).

La rotation R est homotope au champ X_1 donc : on a le même degré topologique.

$$\text{deg}(R) = \text{deg}(X_1).$$

Or,

$$\text{deg}(R) = \text{deg}(\text{rotation}) = \int d\varphi,$$

et par définition,

$$\text{deg}(X_1) = \text{indice}(X).$$

(Pour une fonction de Morse f , on considérera $X = \nabla f$ et l'indice se calcule explicitement dans une carte particulière, car il ne dépend pas de la carte).

Maintenant la formule de Stokes donne, c'est bien écrit dans le Lafontaine :

$$\int \Omega = \int d\omega = \int \omega \rightarrow \int d\varphi = \text{indice}(X).$$

Ceci pour la relation entre courbure et indice de champs de vecteurs. (c'est lié à la connexion forme, qui induit la courbure et qui est produite par le repère mobile issu de X).

Maintenant un théorème, voir le Gramain ou Hirsch (Differential Topology), dit que sur une surface compacte, il y a une fonction de Morse f . On applique, ce qui précède à ∇f . Ceci revient à calculer un nombre lié aux différents indices de la fonction de Morse et qui est bien détaillé dans le livre de Hirsch (Differential Topology). Ceci revient à calculer l'homologie d'un complexe cellulaire et qui donne la caractéristique d'Euler-Poincaré.

Pour ce qui est du calcul de la caractéristique d'Euler d'une somme connexe. C'est bien connu. Voir aussi dans le livre de J. Lafontaine.

////////////////////////////////////

26) Equation de Liouville : Pourquoi, lorsque la courbure de Gauss d'une surface est constante, K alors $K > 0$ la surface est localement isometrique a la sphere (un ouvert de la sphere), $K = 0$ elle est isometrique au plan (un ouvert du plan), $K < 0$ elle est isometrique a un ouvert de l'espace hyperbolique ?

En effet soit S une surface de metrique g , alors, on peut definir des coordonnées geodesiques polaires, (r, θ) , dans ses coordonnés $g = dr^2 + G(r, \theta)d\theta^2$. Alors la courbure de Gauss verifie l'equation differentielle suivante $\partial_{rr}(\sqrt{G}) + K\sqrt{G} = 0$, avec les conditions a l'origine $\sqrt{G}(0, \theta) = 0$ et $\partial_r(\sqrt{G}(0, \theta)) = 1$. Clairement lorsque K est une constante, cette equation differentielle s'integre facilement et donne la metrique de la sphere ou du plan ou du plan hyperbolique. ($(\sin r)^2$, ou r^2 ou $(\sinh r)^2$).

Si on note $\varphi : (r, \theta) \rightarrow \exp_x(r\theta)$, la carte definissant les coordonnées geodesiques polaires pour la surface S , on ecrit alors, $\varphi^*(g) = dr^2 + G(r, \theta)d\theta^2 = \psi^*(g_0)$, avec ψ la carte definissant les coordonnes geodesiques polaires, selon qu'on soit sur la sphere, le plan, ou le plan hyperbolique (a partir de la carte exponentielle, $\psi : (r, \theta) \rightarrow \exp_y(r\theta)$).

Alors, φ, ψ , qui sont des diffeomorphisme avec $(\varphi \circ \psi^{-1})^*(g) = g_0$ et $\varphi \circ \psi^{-1}$ est l'isometrie cherchée. (Par exemple si $K > 0$, $\varphi : \Omega_1 \subset S \rightarrow]0, r_0[\times]a, b[,]a, b[\subset \mathbb{S}_1$ et $\psi : \Omega_2 \subset \mathbb{S}_2 \rightarrow]0, r_0[\times]a, b[,]a, b[\subset \mathbb{S}_1$, sont deux cartes dont les images sont les memes dans $]0, r_0[\times]a, b[,]a, b[\subset \mathbb{S}_1$ et $\psi^{-1} \circ \varphi : \Omega_1 \subset S \rightarrow \Omega_2 \subset \mathbb{S}_2$).

27) Sur le flot de Ricci et la conjecture de Poincaré : l'idée est qu'on déforme une metrique, a partir de l'equation du flot de Ricci pour obtenir une metrique de courbure de Ricci strictement positive, puis on réutilise le flot de Ricci pour deformer la metrique pour obtenir une metrique de courbure sectionelle constante positive, (la variété est simplement connexe et compacte), elle est alors diffeomorphe a la 3-sphere :

a) On part du Resultat de Gao et Yau ou Lohkamp, il existe toujours une metrique de courbure de Ricci strictement negative. Puis on utilise le flot de Ricci.

b) Par le blow-up et les estimations de Hamilton, on deforme la metrique pour obtenir une metrique de courbure de Ricci positive ou nulle (blow-up, a la limite). Ici, c'est dit dans le monograph de John-W Morgan et Gang Tian (Ricci flow and The Poincaré conjecture), on étend petit a petit le flot de Ricci par chirurgie (le travail de Perelman). La conjecture de Geometrisation. On passe d'une variété de courbure negative strictement à une variété de courbure positive ou nulle. (on change de metrique). (heuristiquement, si on note $R_k = \max R_t$ avec R_t la courbure scalaire, en divisant par R_k , on aurait, $Ricci < b(n) < 0 \Rightarrow \frac{Ricci}{R_k} > \frac{b(n)}{R_k} \rightarrow 0$, si $k \rightarrow +\infty$. En faisant le blow-up, a) on change d'echelle, b) il faut "recoller" les morceaux a la limite, pour avoir une variété et une metrique reguliere qui sera de courbure sectionelle positive ou nulle, c) la variété en question est notée \mathbb{M} de metrique g , dependant du temps et de l'espace et obtenue par chirurgie (à la limite), telle que $\mathbb{M}(0) = \mathbb{M}_\infty(0) = M$ et $g(0) = g_\infty(0)$, avec M la variété de départ sur laquelle on a une nouvelle metrique, $g(0) = g_\infty(0)$ de courbure positive ou nulle.).

(Dans le cas blow-up avec $R_k \nearrow +\infty$, voir l'article de Hamilton, référence 36 dans Morgan-Tian, on ne peut pas avoir collapse par les théorèmes de comparaison, voir Morgan-Tian (derniers chapitres, 15-16-17), on ne peut pas avoir $(0 \neq \pi_1(H_1) \subset ou = \pi_1(M) = 0)$, H_1 non compacte est diffeomorphe a M qui est compacte, ce n'est pas possible, voir l'article de Hamilton, référence 36 de Morgan-Tian et on obtient alors la convergence. Notons le flot de Ricci ici est defini sur $(0, +\infty)$, sinon, on l'etend petit a petit, comme pour le Theorme des equations differentielles, de Cauchy, ou le Theoreme des Geodesiques avec en plus le tenseur de Riemann uniformement borné (derniers chapitres de Morgan-Tian, pour la non collapse et donc convergence dans ce cas $R_k \nearrow +\infty$). C'est ce qu'on a ecrit avant, dans l'écriture ci-dessus entre Ricci, $R_k, b(n)$, c'est la convergence vers une metrique de courbure de Ricci > 0 partout.)

c) Dès qu'on a une metrique de courbure de Ricci positive ou nulle, elle doit etre strictement positive quelque part, car comme on est en dimension 3 ($Weyl = 0$), si Ricci = 0, la variété ne peut pas etre compacte, car elle serait de courbure sectionelle nulle et simplement connexe, elle serait diffeomorphe à \mathbb{R}^3 (On a Riemann ≥ 0 . Si Riemann = 0 \Rightarrow Ricci = 0 la variété compacte M serait diffeomorphe a l'espace euclidien, ce n'est pas possible. Donc $\exists x_0$ tel que Riemann $_{x_0} \neq 0$ et ≥ 0 , en utilisant les valeurs propres de Riemann ≥ 0 qui devient alors symetrique (Voir Morgan-Tian), il y a au moins une valeur propre $\lambda_{x_0} > 0$, comme Ricci $_{x_0} =$

$trace(Riemann_{x_0})$ alors, (la trace ne depend pas de la base), $Ricci_{x_0} = \lambda_{x_0} + \mu_{x_0} + \nu_{x_0} \geq \lambda_{x_0} > 0$ et donc, $Ricci_{x_0}(\theta, \theta) > 0, \forall \theta \in \mathbb{S}_2$). Par un argument d'Aubin, il existe une métrique conforme telle que la courbure de Ricci est partout strictement positive.

d) On conclut grâce au travail de Hamilton, on déforme la métrique par le flot de Ricci jusqu'à obtenir une métrique de courbure sectionnelle constante positive. la variété est simplement connexe et compacte, c'est la 3-sphere.

28) Sur l'article de Chen-Li :

On a aussi la compacité globale de Chen-Li, cité dans la section 4.1. Le resultat de Chen-Li utilise le fait qu'on a compacité au voisinage du bord lorsque $\|\nabla \log V\| \leq A$, puis il étend ce resultat lorsque $\|\nabla V\| \leq A_1$, pour cela il utilise l'extension des resultats de Brezis-Merle (Theorem 1 de Brezis Merle), qui reste vrai dans des domaines Lipschitzien dès qu'on a la régularité des solutions dans $W_0^{1,2}$, car le principe du maximum est valable dans ce cas (on utilise l'intégration par parties, qui est vrai dès que la régularité du bord est Lipschitzien. Pour l'inégalité de Sobolev aussi et la résolution d'un problème variationnel dans L^2 . Lipschitz suffit). Ceci pour la fonction u_2 du début de preuve de Chen-Li. (et aussi l'extension des fonctions harmoniques et la formule de Poisson, pour u_1 qui nécessite une application conforme). Voir la preuve du corollaire de l'article de Chen-Li.

(Voir l'article de Sweers-Nazarov. Journal.Diff.Equations. 2007. Pour les conditions de régularité $W^{2,p}$ des problèmes sur des ouverts Lipschitziens.)

Remarque sur la preuve de Chen-Li : pour étendre la partie u_1 harmonique, il faut supposer le domaine analytique, pour pouvoir utiliser une transformation conforme qui reste invariante par le Laplacien. Principe de symétrisation de Schwarz. Donc, le resultat de compacité reste vrai avec la régularité smooth, lorsque on suppose $\|\nabla \log V\| \leq A$. Mais la régularité du domaine doit être supposée analytique lorsqu'on passe à $\|\nabla V\| \leq A_1$.

Dans leur preuve Chen-Li, utilisent le fait que l'opérateur est invariant par application de carte, ceci est possible si cette application est conforme, elle préserve le Laplacien. Puis, symétrise la fonction en symétrisant un problème de Dirichlet, puis soustrayent les valeurs aux bords et ils obtiennent l'image de v_1 . Alors u_1 est l'image de v_1 par l'application de carte. Maintenant pour construire v_1 ils utilisent une symétrisation d'un problème de Dirichlet, qui requiert les solutions dans $W^{2,p} \cap C^2(B_\epsilon) \cap C^1(\bar{B}_\epsilon), p > 2$ (la formule de représentation de Green reste valable, dans ce cas, voir la preuve dans Gilbarg-Trudinger). Puis, ils utilisent la formule intégrale de Poisson (qui nécessite d'avoir l'opérateur Laplacien).

a) Pour utiliser la formule de Poisson, on conserve le Laplacien : transformation conforme φ .

b) Ils symétrisent $u \circ \varphi$ ils obtiennent une fonction $u_v \in C^1(\bar{B}_\epsilon(0)) \cap W^{2,p}$.

c) Ils résolvent : $-\Delta v_1 = -\Delta u_v$ avec condition de Dirichlet sur $B_\epsilon(0)$.

d) Ils utilisent la formule intégrale de Poisson pour $v_1 - u_v \in W^{2,p} \cap C^2(B_\epsilon) \cap C^1(\bar{B}_\epsilon), p > 2$. Sur le bord, il n'y a que les valeurs de u .

(Ce travail revient à symétriser une fonction harmonique qui nécessite le théorème de symétrisation de Schwarz, qui nécessite une application conforme, donc un domaine de départ Ω analytique).

Remarque : sur le fait que la régularité du domaine dans (De Figueiredo-Lions-Nussbaum et Chen-Li) est au moins $C^{2,\beta}, \beta > 0$. Soit $\alpha_y = \langle \nu_1 | \nu(y) \rangle$, l'angle avec la normale qui doit être > 0 , avec $y \in \partial\Omega$, qu'on devrait obtenir pour appliquer la méthode moving-plane. Ici, $\nu(y)$ est la normale au bord en y : Pour définir l'angle, il suffit d'avoir une tangente à la courbe de $y \rightarrow \nu(y)$, et donc une dérivée de $\nu(y)$, (l'application de carte φ est au moins deux fois dérivable). Pour avoir une branche continue de 'cones', il suffit que $y \rightarrow (\nu(y))'$ soit continue, (l'application de carte φ est C^2 , φ'' continue). Pour que l'angle $\alpha_y > 0$ soit strictement positif, il suffit que la tangente à la courbe de $\nu(y)$ soit non nulle, il suffit alors d'avoir la régularité $C^{0,\beta}, \beta > 0$ de la tangente (forme arrondie : continue et arrondie : $C^{0,\beta}$). (Donc, il suffit que l'application de carte soit $C^{2,\beta}, \beta > 0$).

29) Sur l'article de C.C. Chen et C.S. Lin : (Comm. Pure. Appl. Math. 1997) :

1) Application du principe du maximum et le lemme de Hopf

2) Fonction auxiliaire pour atténuer la perturbation due à la variation de la courbure scalaire prescrite et les conditions aux bords.

3) Ils s'assurent de la positivité de la fonction finale obtenue comme somme d'une fonction et la fonction auxiliaire. La positivité sert dans le raisonnement par l'absurde quand on prend le sup des λ tel que ..., le fait de prendre un sup signifie qu'au delà du sup les fonctions sont négatives ou nulles en des points, les conditions dans ces articles assurent que le point limite reste dans le domaine (car les fonctions sont strictement positives au voisinage du bord), ils appliquent le principe du maximum et (ou) le lemme de Hopf au point limite (point minimum, on peut parler de principe du minimum ou principe du maximum). (raisonnement par l'absurde ($\sup \lambda < \lambda_1 = -1/4$) et application du principe du maximum et le lemme de Hopf au point limite qui est censé être à l'intérieur du domaine).

De plus, les fonctions h_λ sont C^1 , pour le voir, elles sont définies par la représentation intégrale de fonction de Green, elles vérifient au sens des distributions et d'Agmon C_0^2 , une EDP, ici aussi on utilise Fubini, Fubini-Tonelli et les définitions des fonctions de Green au sens C_0^2 pour les fonctions test, pour se ramener au Théorème d'Agmon et conclure que h_λ sont C^1 . (Écrire $\Delta(h^\lambda - h^\mu) = \bar{Q}_\lambda - \bar{Q}_\mu$, pour la continuité en λ). Aussi, $h^\lambda \geq 0$ sont nulles au bord $\Rightarrow \partial_{x_1} h^\lambda \geq 0$ et par le lemme de Hopf $\partial_\nu(w_\lambda - h^\lambda) < 0$, (principe du minimum), avec $\partial_\nu = -\partial_e = -\partial_{x_1}$, donc, $\partial_{x_1} w_\lambda > \partial_{x_1} h^\lambda \geq 0$).

4) pour prouver que les courbures prescrites sont nulles au point "blow-up", ils utilisent un raisonnement du type $K(y) = \int_0^1 \langle \nabla K(y_i + sM_i^{-2/(n-2)}I_\delta(y)) | M_i^{-2/(n-2)}I_\delta(y) \rangle ds$ puis font la différence :

$$K(y) = \int_0^1 \langle \nabla K(y_i + sM_i^{-2/(n-2)}I_\delta(y)) - \nabla K(y_i) | M_i^{-2/(n-2)}I_\delta(y) \rangle ds + \\ + M_i^{-2/(n-2)} \langle \nabla K(y_i) | I_\delta(y) \rangle$$

a) Dans le premier ensemble $I_\delta(y)$ est borné car y est borné, et son symétrisé aussi, car $\lambda_0 \leq \lambda \leq -1/4$.

b) Dans la preuve de l'estimation asymptotique $M_i^{2/(n-2)} |\nabla K_i(y)|^{1/(\alpha-1)} \leq C$, on utilise le raisonnement ci-dessus des que le gradient est holderien ou C^2 . (comme la différence ci-dessus et un raisonnement du type $|\nabla K(y_i + M_i^{-2/(n-2)}I_\delta(y)) - \nabla K(y_i)| \leq BM_i^{-2\alpha/(n-2)} |I_\delta(y)|^\alpha$ dans la formule de Taylor intégrale (ci-dessus). Et après les intégrales du type Giraud. Dans la partie qu'ils considèrent, les $M_i^{-2/(n-2)}I_\delta$ sont bornées.

30) Sur le problème de Brezis-Merle : Pourquoi la condition sur le potentiel V est $W^{1,\infty}$ pour obtenir la compacité des solutions $u > 0$?

1) On a e^u et le potentiel V sont liés par dualité $\int V e^u < +\infty$, $e^u \in L^1$, $V \in L^\infty$. on considère le potentiel V comme une forme linéaire, une distribution et donc de possibles dérivées (entières).

Par dualité et le fait qu'on considère le problème de manière globale : on a : la condition maximale et globale $e^u \in L^1 = W^{0,1}$, par dualité des Sobolev, le minimum requis pour le potentiel V est $W^{1,\infty}$. Si on veut diminuer la régularité de $V \in W^{1-s,\infty}$, $1 > s > 0$, qui est presque l'espace $(1-s)$ -holderien, alors par dualité, e^u doit être $e^u \in W^{s,1} > W^{0,1} = L^1$, or la condition $e^u \in L^1$ est maximale.

a) $e^u \in L^1 = W^{0,1}$: pas de dérivée pour e^u et $e^u \in L^1 \Rightarrow$ au moins une dérivée pour V et $V, \nabla V \in L^\infty \Leftrightarrow V \in W^{1,\infty}$ au minimum :

b) Si on veut diminuer la régularité de V et utiliser la dualité et l'intégration par parties, on part aussi du fait qu'on a la compacité pour $V \in W^{1,\infty}$:

$\int \nabla V \cdot e^u < +\infty \Rightarrow \int \nabla^{1-s} V \cdot \nabla^s(e^u) < +\infty \Rightarrow e^u \in W^{s,1} > W^{0,1} = L^1$, or la condition $e^u \in L^1$ est maximale.

2) Le cas holderien dépend du point et du nombre de points, il est local. On a la compacité avec $\int V e^u \leq bC < 16\pi$ ou $\int V e^u \leq bC < 24\pi$ et V holderien uniformément. Brezis et Merle donnent des exemples de (u, V) qui blow-up avec $\int V e^u \leq bC < 16\pi$ ou $\int V e^u \leq bC < 24\pi$.

31) **Remarques** : Du point de vue de la logique mathématique (donc du point de vue mathématique), sur le blow-up et la compacité en dimension 2 et concernant l'article de Wei-Ye-Zhou (dans Annales de l'IHP, 2008) :

i) On donne des conditions pour qu'un raisonnement blow-up au bord soit possible (En plus, il y a des exemples comme celui de Brezis-Merle).

ii) On donne des conditions pour que le raisonnement mis en défaut par Wei-Ye-Zhou (voir point, iv, ci-dessous), de compacité soit possible.

iii) On donne des conditions pour qu'un raisonnement par l'absurde soit possible.

iv) Dans Wei-Ye-Zhou (Annales de l'IHP, 2008), lorsque $a = \text{constante}$ au voisinage du bord, les solutions sont bornées au voisinage du bord, par la méthode directe, moving-plane, de, De Figueiredo-Lions-Nussbaum (sous-critique, 1982), Suzuki (1990), Chen-Li(1993) et Ma-Wei(2001), (Ma-Wei, en donnent une nouvelle preuve directe, dans convergence for Liouville Eq.). Il n'y a pas d'analyse blow-up à faire. Il n'y a pas de raisonnement par l'absurde à faire. Et dans la compacité, on obtient à la limite $0 = 0$, dans l'identité de Pohozaev-Rellich, ce qui ne veut rien dire.

(Assertion, $A : \exists U$ un voisinage du bord $\partial\Omega$, $\exists C > 0$, pour toute solution $u > 0$ de l'Eq avec condition de Dirichlet, $\|u\|_{L^\infty(U)} \leq C$. Wei-Ye-Zhou disent que A est vraie, ils ne peuvent pas supposer $\text{non}A$ vraie, ils ne peuvent pas faire un raisonnement par l'absurde)

(Argument supplémentaire à l'article de Wei-Ye-Zhou (Annales de l'IHP, 2008) : Lorsqu'on met un potentiel V : l'analyse blow-up est possible. Par contre la compacité, elle est donnée par Chen-Li, dans le cas V Lipschitzien, par la méthode directe, moving-plane. Il n'y a pas de raisonnement par l'absurde à faire. Dans la compacité, qui nécessite V Lipschitzien, dans Wei-Ye-Zhou, on obtient à la limite $0 = 0$, ce qui ne veut rien dire.)

Ceci dans le cas $a = \text{constante}$ au voisinage du bord et le potentiel constant. Wei-Ye-Zhou, mettent en défaut ce raisonnement par l'absurde. On donne des conditions pour que le raisonnement par l'absurde soit possible.

Dans le cas $a \neq \text{constante}$, au voisinage du bord et le potentiel constant (le but de l'article de Wei-Ye-Zhou, Annales de l'IHP, 2008), la preuve n'est pas correcte, ce qui veut dire que le raisonnement par l'absurde n'est pas possible.

Concernant l'article : Note on the Chen-Lin result with the Li-Zhang method. Là aussi, on dit que le raisonnement par l'absurde est possible. C'est ce que prouvent Chen-Lin.

L'assertion : $(A : \text{sup} + \text{inf} < +\infty)$. Alors : $(\text{non} A : \text{sup} + \text{inf} \rightarrow +\infty)$.

Chen-Lin font :

Etape 1 : $(\text{non} A : \text{fausse})$ (Chen-Lin).

Etape 2 : $(\text{non} A : \text{fausse}) \Rightarrow (A : \text{vraie})$.

Dans, Note on the Chen-Lin result with the Li-Zhang method : on dit que l'étape 1 est vraie ou possible ; $(\text{non} A : \text{fausse}) : \text{vraie}$.(hypothèse $\text{non}A : \text{vraie}$, implique contradiction). Le raisonnement par l'absurde est possible dans Chen-Lin.

////////////////////////////////////

Pour revenir à l'article de Wei-Ye-Zhou :

1) Supposons qu'on puisse définir ou considérer, v , la symétrisée de Schwarz par rapport à l'axe des ordonnées de u . Alors, v et ses dérivées successives à droites et à gauche sont bornées. De plus v est solution au sens des distributions :

$$-\Delta_{distr}v = We^{|v|} = Heaviside$$

On se place au voisinage de 0. Si on dérive une fois par rapport à la première variable, $\partial_1 v$ est solution au sens des distributions, un dirac sur l'axe des ordonnées :

$$-\Delta_{distr}(\partial_1 v) = -\partial_{1,distr}(\Delta v) = -\partial_1(\Delta v) + \int_{-\epsilon}^{\epsilon} k\varphi(0, x_2)dx_2,$$

avec $k = -2\Delta u(0, x_2) > 0$, $x_2 \in (-\epsilon, \epsilon)$, au voisinage de 0,

$$-\Delta_{distr}(\partial_1 v) = -\partial_1(\Delta v) + \int_{-\epsilon}^{\epsilon} k\delta_{(0,x_2)}dx_2$$

On note $G((0, x_2), y) = -\frac{1}{2\pi} \log \|(0, x_2) - y\| = -\frac{1}{2\pi} \log |(x_2 - y_2)^2 + y_1^2|$ le potentiel Newtonien et $h_0(y) = \int_{-\epsilon}^{\epsilon} kG((0, x_2), y)dx_2$, $h_0 \in L^p$, $p > 1$:

$$\int_{-\epsilon}^{\epsilon} \varphi(0, x_2)dx_2 = \int_{-\epsilon}^{\epsilon} \delta_{(0,x_2)}dx_2 = \int_{B(0,\epsilon)} -h_0(y)\Delta\varphi(y)dy,$$

C'est a dire que :

$$-\Delta_{distr}(\partial_1 v - h_0) = -\partial_1(\Delta v) \in L^\infty$$

On a par les estimations elliptiques :

$$\partial_1 v - h_0 \in C^1(B(0, \epsilon))$$

Or, $\partial_1 v$ est reguliere et bornée en dehors de l'axe des ordonnées et h_0 est reguliere en dehors de l'axe des ordonnées.

Donc, $\partial_1 h_0$ serait bornée en dehors de l'axe des ordonnées. $\exists C > 0, \forall y \in B(0, \epsilon) - \{(0, x_2), x_2 \in (-\epsilon, \epsilon)\}, |\partial_1 h_0(y)| \leq C.$

Or, $h_0(y) = -\frac{1}{2\pi} \int_{-\epsilon}^{\epsilon} \log |(x_2 - y_2)^2 + y_1^2| dx_2,$ et si on derive par rapport a y_1 on a :

$$\partial_1 h_0(y)|_{\{y_1 \rightarrow 0, y_2 \rightarrow 0, y_1 \neq 0\}} \equiv \frac{1}{y_1} \rightarrow +\infty$$

Ce qui est contradictoire avec le fait qu'en dehors de l'axe des ordonnées, $\partial_1 h_0$ est bornée.

Donc, on ne peut pas considerer v, v n'est pas definie, n'existe pas, avec autant d'informations.

2) De meme, si on considere, w la fonction reflexion par rapport à l'axe des ordonnées, son laplacien serait comme precedemment une somme de Dirac + une fonction L^∞ . Si on considere $\partial_1 w - \partial_1 h_0$ elle serait $C^0(B(0, \epsilon))$, ce qui impliquerait que $\partial_1 h_0$ serait bornée en dehors de l'axe des ordonnées, comme precedemment, c'est pas possible.

$$-\Delta_{distr} w = -\Delta w + \int_{-\epsilon}^{\epsilon} k_0 \varphi(0, x_2) dx_2, k_0 > 0,$$

$$-\Delta_{distr} w = -\Delta w + \int_{-\epsilon}^{\epsilon} k_0 \delta_{(0, x_2)} dx_2$$

Donc pour 1) et 2) on ne peut pas considerer, v et w , ces fonctions n'existent pas, avec autant d'informations.

////////////////////////////////////

Concernant le "blow-up" au bord :

Il faut fixer une mesure :

On veut qu'il existe une sous-suite $(u_{i_j})_j$ et des points y_1, \dots, y_m telle que cette sous suite converge sur tout compact de $D_m = \bar{\Omega} - \{y_1, \dots, y_m\}$. Pour cela on fixe un nombre maximal m . Qui dit que ce m existe? et faut que toute sous-suite de la sous-suite converge aussi, cela veut dire qu'il faut que $V_{i_j} e^{u_{i_j}}$ converge, au moins faiblement. Cela veut dire, que c'est possible si on a au moins, de la convergence, meme faible $V_{i_j} e^{u_{i_j}} \rightharpoonup \mu$. Cela est possible si il y a convergence faible vers une quantité μ .

Par exemple, on fixe, les points de concentration et D_m , soit (K_n) une suite exhaustive de compacts de D_m . On doit avoir, $\liminf_{\epsilon_{i_j}} \int_{B(y_k, \delta)} \epsilon_{i_j} e^{u_{i_j}} dx \geq \alpha > 0$, on prend le sup sur chaque compact K_n , ces points convergent vers $y_0 \in K_n$ pour une sous-suite, il faut alors que la sous-suite $(u_{i_j, k})_k$ verifie :

$$\liminf_{\epsilon_{i_j, k}} \int_{B(y_0, \delta_0)} \epsilon_{i_j, k} e^{u_{i_j, k}} dx < \alpha, \text{ qui dit que c'est vrai ?}$$

c'est a dire que la nouvelle sous-suite, conserve, la notion de convergence, en dehors des points de concentrations de depart, y_1, \dots, y_m . cela veut que, a chaque fois qu'on extrait une sous-suite, cette suite converge sur les compacts de D_m . Or ceci n'est que la defintion de la convergence vers une quantité fixée, de la suite de depart. (Sinon, on aurait un autre point de concentration, et on arrive pas a fixer une sous-suite qui converge, ca se casse a un certain moment, on n'aura pas construit de sous-suite concergente et l'arret dit qu'on n'a pas construit de sous-suite convergente, ce n'est pas le bon candidat a la convergence).

Quand on a une suite pour la quelle, toute sous-suite , converge et est stable, cela veut dire que la suite de depart converge vers une quantité fixée. ceci est possible si on a au moins la convergence faible. C'est ce qu'on a dit précédemment.

////////////////////////////////////

On ne peut pas considérer une mesure sur $\bar{\Omega}$, comme dans le deuxième livre de Brezis, Functional Analysis, Sobolev Spaces and PDEs :

Supposons qu'on puisse considérer une mesure sur $\bar{\Omega}$. L'espace total sur le quel on se place et sur lequel on considère les mesures (de Radon) est : $X = \bar{\Omega}$. On se place donc sur $X = \bar{\Omega}$. les fonctions $u_\epsilon \in C^0(\bar{\Omega})$, c'est à dire qu'il faut prendre en compte les points de $\partial\Omega$ et les voisinages $V_{\partial\Omega}$ des points de $\partial\Omega$. Il faut définir ce que c'est $L^p(\bar{\Omega})$ et en particulier $L^1(\bar{\Omega})$, pour cela il faut une mesure de Radon μ_0 sur $\bar{\Omega}$, c'est difficile à définir, comme dans le livre d'Aubin et définir l'intégrale Riemannienne, par des cartes. Supposons qu'on puisse définir μ_0 . Alors, comme $u_\epsilon \in C^0(\bar{\Omega})$, cette fonction $\epsilon e^{u_\epsilon} \in L^1(\bar{\Omega})$ qui est un espace qui n'a pas beaucoup de sens, or on sait d'après l'hypothèse du problème que : $\epsilon e^{u_\epsilon} \in L^1(\Omega) \neq L^1(\bar{\Omega})$. On voit alors que ϵe^{u_ϵ} est dans deux espaces qui n'ont rien avoir l'un avec l'autre, ce qui veut dire que c'est pas bien défini. De plus $L^1(\bar{\Omega})$ n'a pas beaucoup de sens (on le définit comme dans le livre d'Aubin par des cartes, localement, on définit μ_0 localement par des cartes, comme dans le livre d'Aubin. Cet espace $L^1(\bar{\Omega})$ n'est pas familier, c'est pour cela qu'on dit qu'il n'a pas de sens, mais si on se place sur l'espace total $X = \bar{\Omega}$, il faut bien définir μ_0). On a quelque chose du type : $\epsilon e^{u_\epsilon} \in L^1(\bar{\Omega}) \neq L^1(\Omega) \ni \epsilon e^{u_\epsilon}$, avec deux espaces $L^1(\bar{\Omega})$ et $L^1(\Omega)$, qui n'ont rien à avoir l'un avec l'autre, car, les tribus Boreliennes sont différentes et n'ont rien avoir l'une avec l'autre, et les mesures sont différentes, une définie sur l'espace localement compact Ω , pour la mesure de Lebesgue, et l'autre, μ_0 définie sur $\bar{\Omega}$. Alors qu'il faut considérer les mesures de Radon sur $\bar{\Omega}$, ce qui n'est pas le cas de celle de $L^1(\Omega)$. (+ classes de fonctions qui n'ont rien à voir les unes avec les autres, il faut voir aussi par rapport aux classes de fonctions).

Pour la construction d'une mesure de Radon par les cartes sur un domaine à bord régulier $\bar{\Omega}$, comme dans le livre d'Aubin. On a dit que ce n'est pas naturel, ceci est dû à la partition de l'unité. Il se peut que le support d'une des fonctions de la partitions touche le bord $\partial\Omega$. Il y a un problème avec la partition de l'unité.

////////////////////////////////////

Sur le blow-up concernant les articles : "*About Brezis-Merle Problem with Holderian condition*" et les autres articles en dimension 2, et en particulier "*A compactness result for an equation with Holderian condition*".

Concernant l'article "*About Brezis-Merle Problem with Holderian condition*" :

1) *Rescaling* : ou *changement d'échelle* : on se ramène à la situation d'un espace localement compact, $\Omega_0 = B(0, \epsilon)$, $\epsilon > 0$, plus précisément : $B(0, \epsilon_1)$, $\epsilon_1 > 0, \dots, B(0, \epsilon_k)$, $\epsilon_k > 0$ et ici il faut, à chaque étape, fixer une mesure, c'est implicite, on se ramène à Brezis-Merle à chaque étape. En faisant un *blow-up de première espèce* ou un *éclatement de première espèce*.

2) Nombres fini d'étapes. Et chaque étape, on se ramène à un espace localement compact sur le quel une mesure se concentre. Tendant vers le bord. Processus descendant ou décroissant.

Concernant l'article "*A compactness result for an equation with Holderian condition*" :

1) *Hierarchie* : on ramène la concentration de la mesure d'un espace Ω de dimension 2 à une concentration de la mesure sur une sous-variété compacte sans bord de dimension 1 (qui est une variété compacte sans bord de dimension 1), par la formule de Stokes.

On "transporte" la mesure 2-dimensionnelle en une mesure 1-dimensionnelle sur une variété sans bord par la formule de Stokes. La masse totale sur Ω se "transporte" en la masse totale sur $\partial\Omega$.

Dans ces articles, on résout le problème de concentration de la mesure ou "blow-up" sur le bord : sur tout le domaine à bord, ou, sur la variété compacte à bord de dimension 2, $\bar{\Omega}$.

2) Il y a deux mécanismes :

-soit on se ramène à un espace localement compact sur plusieurs étapes en nombre fini. Par blow-up ou éclatement.

-soit on se ramène à une variété compacte sans bord de dimension strictement inférieure, par "transport" de la mesure par la formule de Stokes.

3) Dans le blow-up, on ne peut pas utiliser n'importe quelle fonction cutoff, η_ϵ , il faut prendre une fonction solution d'un problème de Dirichlet $\tilde{\eta}_\epsilon$: car on met la valeur absolue quand on évalue $\int_\Omega |-\Delta[(u_i - u)\tilde{\eta}_\epsilon]| dx$. Il y a un problème de valeur absolue et quand on utilise la formule de Stokes.

4) Dans la **Compacité** : il y a 2 étapes.

Par exemple, pour ce qui concerne les articles "A compactness result for an equation with Holderian condition" et "A uniform boundedness result for solutions to the Liouville type equation with boundary singularity", il y a deux etapes :

Etape 1 :

- a1) blow-up,
- a2) Transformation conforme, la partie du bord devient plate, un segment.
- a3) Formule de Rellich-Pohozaev.
- a4) masse $m = 0$.

Etape 2 :

- b1) blow-up,
- b2) Formule de Stokes, apparition de la mesure sur le bord.
- b3) Concentration de la mesure.
- b4) masse $m = \alpha_1 > 0$.

////////////////////////////////////

(32) Sur le degré topologique et l'équation avec non linéarité exponentielle :

Voir l'article de Brezis-Turner. Comme on l'a dit concernant l'article de De Figueiredo-Lions-Nussbaum, ils considèrent un opérateur M tel que $M(0) = 0$, nulle en 0. On peut considérer :

$$-Lu = V(x)(e^u - 1), \quad 0 < a \leq V(x) \leq b < \lambda_1, \quad \|\nabla V\|_\infty \leq A$$

$f(u) = e^u - 1$ et $f(0) = 0$, $(-L)^{-1}$ un opérateur compact. voir l'article de De Figueiredo-Lions-Nussbaum : $M = (-L)^{-1}(V(x)f(u))$. λ_1 première valeur propre de $-L$ avec condition de Dirichlet.

Voir l'article de Brezis-Turner. Une des conditions pour prouver l'existence de solutions est : $g(x, u, p)/u < \lambda_1$ pour u voisin de 0. et la présence de la nonlinéarité exponentielle en $+\infty$ assure que les $t \geq 0$ de l'article de Brezis-Turner sont uniformément bornés. Il reste à borner les solutions u positives ou nulles pour appliquer la théorie du degré topologique. Ceci se fait par l'identité de Pohozaev en ramenant l'équation précédente à l'équation qu'on a considéré dans des articles précédents avec seulement e^u et non $e^u - 1$. En résolvant $-Lw_1 = V, -Lw_2 = tJ$ avec condition de Dirichlet, ($J = \varphi_1$ première fonction propre) ces fonctions w_1, w_2 sont uniformément bornées dans $C^2(\bar{\Omega})$ car t est borné uniformément et V aussi. Donc, on s'est ramené, dans un domaine régulier étoilé par rapport à l'origine à notre équation considérée dans des articles précédents et l'identité de Pohozaev donne le résultat de borne uniforme de u , comme voulu dans Brezis-Turner.

Voir l'article de De Figueiredo-Lions-Nussbaum, pour l'idée sur le degré topologique et son applications.

Voir l'article de : H.H.Zou dans Calculus of variation. Pour une idée sur l'application du degré topologique.

Voir aussi, l'article de Brezis-Turner.

Donc :

Degré topologique $\Rightarrow \forall V \in C^\infty, 0 < a \leq V \leq b < \lambda_1, \|\nabla V\|_\infty \leq A, \exists u \in C_0^2(\bar{\Omega}), -Lu = V(x)(e^u - 1)$, et $u > 0$ dans Ω .

Soit w tel que $-Lw = V$ avec condition de Dirichlet. Par le principe du maximum, théorème de Dualité et les estimations elliptiques, $w \geq 0$ et $w > 0$ dans Ω et $\|w\|_{C^2(\bar{\Omega})} \leq c_1(a, b, A, \Omega)$. Soit $W = Ve^{-w}$, alors w et $u+w$ sont deux solutions distinctes de $-Lv = We^v$ avec conditions de Dirichlet et $0 < a_1 \leq W \leq b < \lambda_1$, et $\|\nabla W\|_\infty \leq A_1$, avec $\|v\|_{C^2(\bar{\Omega})} \leq c(a, b, A, \Omega)$.

Donc : Pour tout V on a W dans le même type de classe avec deux solutions distinctes par le degré topologique et l'ensemble des solutions est borné dans $C^2(\bar{\Omega})$.

On a : Pour tout V il existe W dans la même classe que V tel que l'équation $-Lv = We^v$ (avec condition de Dirichlet), possède au moins 2 solutions distinctes dont une topologique et ces solutions sont bornées uniformément dans $C^2(\bar{\Omega})$.

Donc : si on note C le cône $C = \{u \in C^1(\bar{\Omega}), u \geq 0\}$.

Degré topologique $\Rightarrow deg = i_C = -1 \Rightarrow$ il y a un point fixe pour $u \rightarrow M(u) \Rightarrow \forall V \in C^\infty, \exists W \in C^\infty, W(x) = V(x)e^{-w}$, tel que l'équation $-Lv = We^v$ possède 2 solutions distinctes dans $C_0^2(\bar{\Omega})$ pour W avec $0 < a_1 \leq W \leq b_1 < \lambda_1$ et $\|\nabla W\|_\infty \leq A_1$ et $\|v\|_{C^2(\bar{\Omega})} \leq c(a, b, A, \Omega)$.

1) Donc on a : Pour tout V il existe W dans la meme classe que V tel que l'equation $-Lv = We^v$ (avec condition de Dirichlet), possede au moins 2 solutions distinctes dont une topologique et ces solutions sont bornées uniformément dans $C^2(\bar{\Omega})$.

2) a)(Equation sinh-Poisson en mecanique statistique et en physique des plasmas). On peut prendre $M = (-\Delta)^{-1}(V(x)g(u))$ avec $g(u) = \sinh(u)$. On obtient alors $u > 0$ solution par le degré topologique de l'equation sinh-Poisson, qui modelise la 2d-turbulence en mecanique statistique et apparait en physique des plasmas. Voir les prints de Pablo Figueroa et de Joel Spruck. Donc : si on note C le cone $C = \{u \in C^1(\bar{\Omega}), u \geq 0\}$, on a $deg = i_C = -1$ et l'application $u \rightarrow M(u)$ possede un point fixe.(Voir l'article de De Figueiredo-Lions-Nussbaum et ce qu'on a ecrit sur le degré topologique, au debut de ce print). Et on a une solution topologique de : $-\Delta u = V(x) \sinh(u)$ avec condition de Dirichlet et $u \neq 0, u \geq 0$ (par le principe du maximum $u > 0$ dans Ω), pour $0 < a \leq V(x) \leq b < \lambda_1$ et $\|\nabla V\|_\infty \leq A$ ou V avec poids holderien $(1 + |x - x_0|^{2\beta}), \beta \in (0, 1/2), x_0 \in \partial\Omega$ avec Ω particulier, une couronne et, $A = \frac{a}{2(1+2^{2\beta})}$, la solution u est uniformément bornée dans $C^2(\bar{\Omega}), \|u\|_{C^2(\bar{\Omega})} \leq c(a, b, \beta, \Omega)$.

b) On peut faire la meme chose en considerant une singularité au bord. On peut prendre $M = (-\Delta)^{-1}(\frac{V(x)}{|x-x_0|^{2\alpha}}g(u))$ avec $g(u) = \sinh(u), x_0 \in \partial\Omega, \Omega$ une couronne et $\alpha \in (0, 1/2)$, (ca reste vrai avec $\alpha \in (-\infty, 0)$), et λ_1 premiere valeur propre avec condition de Dirichlet et avec poids singulier, $(-\Delta\varphi_1 = \lambda_1\varphi_1\frac{1}{|x-x_0|^{2\alpha}}$, qu'on resout par la methode variationnelle comme dans le cas regulier), et $0 < a \leq V(x) \leq b < \lambda_1, \|\nabla V\|_\infty \leq A = \frac{(-\alpha + 1)a}{2}$. Si on note C le cone $C = \{u \in C^1(\bar{\Omega}), u \geq 0\}$, on a $deg = i_C = -1$ et l'application $u \rightarrow M(u)$ a un point fixe et on obtient une solution topologique de : $-\Delta u = \frac{V(x)}{|x-x_0|^{2\alpha}} \sinh(u), u \neq 0$ et $u \geq 0$ (par le principe du maximum $u > 0$ dans Ω) avec condition de Dirichlet et la solution u est uniformément bornée dans $C^1(\bar{\Omega}), \|u\|_{C^1(\bar{\Omega})} \leq c(a, b, \alpha, \Omega)$.

c) On obtient la meme chose avec $\alpha \in (-\infty, 0)$ avec une solution topologique avec singularité au bord et bornée uniformément dans $C^2(\bar{\Omega})$.

d) On peut faire la meme chose que dans le point a) avec l'operateur L du point 1), on prend $M = (-L)^{-1}(V(x)g(u))$ avec $g(u) = \sinh(u)$. On obtient dans le cone $C = \{u \in C^1(\bar{\Omega}), u \geq 0\}$, $deg = i_C = -1$ et $u \rightarrow M(u)$ a un point fixe. On obtient une solution topologique de : $-Lu = V(x) \sinh(u)$ avec condition de Dirichlet et $u \neq 0$ et $u \geq 0$ (par le principe du maximum $u > 0$ dans Ω), pour V tel que, $0 < a \leq V(x) \leq b < \lambda_1$ et $\|\nabla V\|_\infty \leq A, \Omega$ un domaine régulier étoilé par rapport à l'origine, λ_1 premiere valeur propre de $-L$ avec condition de Dirichlet, la solution u est uniformément bornée dans $C^2(\bar{\Omega}), \|u\|_{C^2(\bar{\Omega})} \leq c(a, b, A, \Omega)$.

Remarque : Lorsque $V \equiv a = b \geq \lambda_1$, par un argument d'integration et integration par parties de la solution l'Eq si elle existe ; avec la fonction propre et de positivité, il n'y a pas de solution à l'Eq. De meme pour $b \geq V \geq a \geq \lambda_1$, il n'y a pas de solutions. Par contre Il y a des solutions si $b < \lambda_1$.

e) Ceci s'applique aux systemes du type $-\Delta u = Ve^v, -\Delta v = We^u$ avec conditions de Dirichlet en considerant un operateur de vecteurs :

$M(u, v) = (-\Delta)^{-1}(V \sinh v, W \sinh u) + t(\varphi_1, \psi_1), t \geq 0$, avec singularité interieure x_0 , (pour le cas holderien d'ordre $\beta > 0$, ca marche avec une singularité pour une equation dans un systeme, reste le cas ou on a la singularité interieure holderienne dans les deux equations du systeme.) ou singularité au bord x_0 et φ_1, ψ_1 premieres fonctions propres du Laplacien avec conditions de Dirichlet. avec singularité ou pas, $(-\Delta)^{-1}$ s'applique aux deux equations du systeme.

Dans le cas de singularité interieure $0 = x_0 \in \Omega$, l'estimation a priori au voisinage du bord est obtenue dans les articles de, De Figueiredo-Do O-Ruf au bord et interieure (Par la methode moving-plane, comme dans De Figueiredo-Lions-Nussbaum, De Figueiredo-Do O-Ruf le font et le disent dans leur article) et Bartolucci-Tarantello-Chen-Lin (eux utilisent Pohozaev-Rellich pour quantifier, calculer la masse) pour une equation et x_0 singularité à l'interieure, c'est vrai pour une equation (reste le cas d'un systeme avec 0 comme singularité positive dans les deux equations du systeme).

Ici, on s'interesse au cas avec singularité au bord, pour des systemes avec singularité au bord ou poids Holderien avec singularité au bord, sur une couronne c'est possible.

Remarque sur les inégalités du type Harnack sup inf :

a) La théorie des cordes (string theory) unifie les théories de Jauge (des champs), des champs conformes, (théorie des champs de Liouville), de Yang-Mills, et la gravitation quantique (Kaluza-Klein, $n + 1$, $n = 3, 4, 5, 6, 9, 10$ ou plus générale $n \geq 3$). Les inégalités du type Harnack apparaissent dans ces trois théories, on peut considerer alors que cette notion est une notion de la théorie des cordes. Corde qui est un 'fil' ou un ensemble de particules.

b) Concernant la minoration du $\sup \times \inf$, on a les exemples dans le livre d'Aubin (cas compact). Dans le cas plat, on utilise l'exemple de C.Chen-C.S.Lin dans Commun.Pure.Appl.math.1997, ici, $n \geq 3$ et aussi l'article de C.C.Chen et C.S.Lin de 1999, "Blowing-up...".

33) Equation de la courbure scalaire prescrite (et du type Yamabe) en dimension 4 et champs de Yang-Mills :

a) exemple : 1-si on note SW la variété hyperbolique sans bord et orientable de dimension 3, de Seifert-Weber, alors $SW \times S_1$ est une variété loc.conf.plate de courbure scalaire constante stric.negative de dimension 4, elle est lié aux champs de Yang-Mills. 2- En dimension 4, aussi on considere, la variété de Davis ou le produit de deux surfaces de courbure sectionelle non opposées et de courbure scalaire stric.negative (donc, non-loc-conf.plate $S_{-1} \times S_{-1}$ (elle est d'Einstein) avec S_{-1} une surface de courbure scalaire constante < 0), on obtient une variété Riemannienne lié aux champs de Yang-Mills. On peut considerer sur ses variétés l'Equation de la courbure scalaire prescrite (dimension 4).

Dans le cas positif (pour l'equation de Yamabe et du type Yamabe), $S_2 \times S_2, S_3 \times S_1$.

b) En physique (description de la force nucléaire responsable de la cohesion des protons-neutrons dans le noyau) le cas le plus important est porté aux variétés de dimension 4 avec une metrique Riemannienne ou Lorentzienne.

c) Regarder l'article de, Andrzej Derdzinski, dont le titre est : "Riemannian manifolds with harmonic curvature", il y a la fonctionnelle de Yang-Mills et pour lui la derivée du tenseur de courbure donne les points critiques de la fonctionelle de Yang-Mills. En fait il s'agit de la variété, de la metrique et de la connection. C'est la courbure de Riemann qui est un champ de Yang-Mills.

d) Pour ce qui est des champs de Yang-Mills en dimension 4 et la théorie de Seiberg-Witten, apparait la fonctionelle de Yamabe et l'invariant de Yamabe et la courbure scalaire et les metriques conformes, dans des articles de M.Gursky par exemple en dimension 4 :

Si on prend une variété Riemannienne compacte sans bord (M^4, g) , de dimension 4 avec champ de Yang-Mills, cela veut dire que le tenseur de Riemann, $Riem = F_{\nabla}$ est un champ de Yang-Mills. Comme la courbure scalaire S_g se déduit du tenseur de Riemann (elle est liée au tenseur de Riemann), alors, S_g est un objet de la physique et l'Equation de la courbure scalaire prescrite, en dimension 4, sur les variétés de Yang-Mills, est liée à la physique puisqu'elle contient S_g . De meme pour la metrique conforme, qui est liée à g , la metrique Riemannienne g est appelé en dimension 4 un instanton.

La théorie de Yang-Mills existe sur des variétés non-compactes ou completes. (non compact, or complete Manifolds with harmonic curvature). Voir Taubes et les articles de Gabor Etesi et Yawei Chu. Exemples : variétés d'Einstein (Einstein manifolds) $n \geq 3$ et les variétés loc.conf.plates de courbure scalaire constante (pour $n \geq 4$, en particulier pour $n = 4$) ou Ricci parallel, en particulier les variétés de courbure sectionelle constante.

Du point de vue de la physique, en dimension 4, on peut considerer les champs de Yang-Mills sur une variété compacte ou complete ou non compacte et localement on a une notion de champs de Yang-Mills. On peut considerer au depart la variété et puis on regarde ce qui se passe localement, on a encore des champs de Yang-Mills. Puis, on regarde ce qui se passe globalement ou localement (mesures, obsevation, à partir des données et du champs de Yang-Mills).

Comme pour l'equation de Schrodinger : La donnée est la courbure scalaire prescrite V (elle est prescrite, pulsion ou signal ou potentiel), la solution u est une "fonction d'onde" qui lie V à S_g , S_g est un "champ scalaire de Yang-Mills". L'equation de la courbure scalaire prescrite en dimension 4 et sur une variété de Yang-Mills de dimension 4 est un objet de la physique.

Aussi, c'est ecrit dans l'article de T.H. Parker (Gauge Theories on four dimensional Riemannian manifold, Comm.Math.Physics, 1982), si on considere un terme ("potentiel de Higgs") du

type $P(u) = au^4 + mu^2$ avec $u > 0$ la solution et a, m deux fonctions réelles avec $m \leq 0$ possible, l'équation bosonique dans un champs de Yang-Mills devient du type Yamabe (ou de type courbure scalaire prescrite). $(\Delta_g u + (\frac{s_g}{6} + 2m)u = -4au^3, \Delta_g = -\nabla^i \nabla_i$ et s_g la courbure scalaire). On conclut, voir l'article de T.H. Parker (dans un champ de Yang-Mills, l'équation bosonique, induit (avec le fait qu'on a un champ de Yang-Mills, les lagrangiens s'annulent et la dérivée par rapport à la connexion est nulle), que le résidu est nul et constitue une solution de couplage des champs).(le lagrangien Yang-Mills bosonique, $Y = B_1 + B_2$ avec B_1 la fonctionnelle de Yang-Mills et B_2 la lagrangien bosonique, la loi de la particule : $\dot{Y} = dY = 0 = dB_1 + dB_2 = 0$, si on se place dans un champ de Yang-Mills, alors, $dB_1 = 0$, ce qui implique que $dB_2 = 0$, si de plus, $u > 0$ est solution de l'équation bosonique (cela veut dire que $\frac{\partial B_2}{\partial u} = 0$), ceci implique que $\frac{\partial B_2}{\partial \nabla} = 0$ et le résidu est nul : $\Sigma < \nabla_j u | \rho(e_i) u > = 0$ et donc, les deux equations du systeme de couplage sont vérifiées. Donc l'équation bosonique (du type courbure prescrite) dans un champ de Yang-Mills suffit à determiner le systeme. Ces deux conditions, champs de Yang-Mills et equation bosonique constituent une solution particuliere du systeme.)

On peut aussi considerer chaque lagrangien seul dans n'importe quelle formulation, par exemple ici, celui de Yang-Mills seul et celui bosonique seul. Ici (dans l'article de Parker, T.H) on a le lagrangien de Yang-Mills bosonique.

34) En dimension 2 : equation de Liouville :

a) Equation de la courbure scalaire prescrite sur la sphere de dimension 2 (vortex equation) ou un ouvert de \mathbb{R}^2 (vortex equation) ou surface de dimension 2 (vortex equation). Mean-Field-equation.

b) Voir les articles de Crandall-Rabinowitz, De Figueiredo-Lions-Nussbaum, Chen-Li, pour la provenence de ses equations : Géometrie (courbure de Gauss), Gazs, combustion, astronomie et astrophysique.

c) En dimension 2, aussi, c'est un cas particulier des champs de Yang-Mills, la theorie de Glashow-Weinberg-Salam, modelise les interactions (faibles) electromagnetiques des particules. C'est la theorie de jauge (theorie de champs) avec un groupe de jauge (groupe de symetries locales) $U(1) \times SU(2)$

voir le livre de G. Tarantello Self-dual Gauge theories.

d) L'équation de Liouville ou de type Liouville apparait aussi dans le phénomène de "cordes cosmiques", un objet de l'univers "cosmic strings" et à ne pas confondre avec la theorie des cordes. Voir l'article de J. Spruck et Yisong Yang (cosmic strings).(On prend une metrique Lorentzienne $ds^2 = -dt^2 + dz^2 + g_{ij} dx^i dx^j$, la metrique g_{ij} est definie sur une surface, M de dimension 2 et apres on peut choisir g_{ij} conforme a une autre metrique, par exemple $g_{ij} = e^u \delta_{ij}$ et on choisit le champ particulier). C'est là, par exemple l'idée générale.

e-En dimension 2 : c'est aussi, la theorie des champs de Liouville en dimension 2. Qui a été étudiée pour des surfaces à courbure négative et plus récemment sur la sphere de dimension 2. (LCFT, Liouville conformal field theory (2+1)).

De meme ici, du point de vue de la physique, de la chimie, astronomie ou la physique quantique, en dimension $n = 2$, on peut considerer des sources, des champs sur un ouvert de \mathbb{R}^2 ou une surface compacte ou complete ou non compacte et localement on a une notion de champs local. On peut considerer au depart l'ouvert ou la surface et puis on regarde ce qui se passe localement, on a encore des champs. Puis, on regarde ce qui se passe globalement ou localement (mesures, observation, à partir des données et du champs ou des parametres).

Ici aussi, comme pour l'équation de Schrodinger : La donnée est la fonction V , (V est la source ou pulsion ou le signal ou le potentiel), la solution u est une "fonction d'onde" ou emission, qui lie V à la donnée de départ, par exemple S_g (dans le cas d'un ouvert $S_g = 0$), S_g est un "champ scalaire". Il se peut que ce ne soit pas S_g comme pour l'operateur $\Delta + \epsilon(x_1 \partial_1 + x_2 \partial_2)$, $\Delta = \partial_{11} + \partial_{22}$.

////////////////////////////////////

35) En dimension $n \geq 3$: Relativité générale ($n = 3$) et Cosmologie quantique ($n \geq 3$) :

Cette idée de partir d'un espace Lorentzien $n + 1$ et de choisir une metrique conforme, sur la variété M , en partant de l'espace temps $M \times (0, \delta)$, se généralise aux dimensions superieures.

(Il y a la correspondance, ADS-CFT(Anti-de-Sitter, Conformal field theory) proposée par Juan Maldacena ($\Lambda < 0$, constante cosmologique strictement négative dans l'équation d'Einstein). Les équations d'Einstein classiques et quand la dimension $n \geq 3$ c'est la "quantum-cosmology qui correspond au cas $\Lambda = 0$, équation d'Einstein du début, (1915)). On a $ds^2 = -dt^2 + g_{ij}dx^i dx^j$ avec $g_{ij} = u^{4/(n-2)}g_0$, une métrique conforme à celle de départ g_0 sur M .

L'idée générale est la suivante : (On part de la formulation Lorentzienne $(n + 1)$, $M \times (0, \delta)$, d'Einstein en relativité générale et on introduit sur la variable espace des métriques conformes dans la fonctionnelle du champ (ici au lieu de la fonctionnelle du champ comme dans la théorie de Yang-Mills, on a l'équation d'Einstein), on a des champs particuliers liés au changement de métriques conformes, tout cela dans le but d'étudier les interactions des particules et des astres (gravitation due à la courbure de l'espace temps ou à la formulation en $n + 1$ et les ondes qui sont les effets de la gravitation ou des champs, en particulier gravitationnel, un autre champ est le champ T d'énergie-impulsion, peut être vu comme une donnée, l'interaction est écrite dans l'équation d'Einstein ci-dessous, gravitation, $Ricci^\gamma, R^\gamma$, et les données ou un autre champ, est le tenseur T). C'est l'adaptation à $(n + 1)$ de la théorie d'Einstein, en relativité générale, qui est en $(3 + 1)$. L'espace Anti-de-Sitter est une solution particulière des équations d'Einstein, comme l'espace de Minkowski ou la métrique de Schwarzschild, l'inconnu ici est un espace Lorentzien (V, γ) de métrique Lorentzienne γ , qui vérifie l'équation d'Einstein $Ricci^\gamma - \frac{1}{2}R^\gamma\gamma = T$, avec $Ricci^\gamma, R^\gamma, T$ respectivement le tenseur de Ricci et la courbure scalaire et le tenseur d'énergie-impulsion. Dans certains cas, cela revient à résoudre ce qu'on appelle le problème de Cauchy en relativité. par exemple $T = 0 \Rightarrow Ricci^\gamma = 0$. Un autre cas particulier, on en parle ci-dessus, est de trouver des solutions du type $V = M \times (0, \delta)$ et $\gamma = -dt^2 + g_{ij}dx^i dx^j$ avec $g = u^{4/(n-2)}g_0$. Résoudre les équations des contraintes pour (V, γ) particuliers avec la méthode conforme de Lichnerowicz. On prend $V = M \times (0, \delta)$ avec $\gamma = -dt^2 + g_{ij}dx^i dx^j$, on transforme les équations d'Einstein en 2 équations des contraintes (Problème de Cauchy, par les relations Gauss-Codazzi), puis on prend $g = u^{4/(n-2)}g_0$ sur M , on transforme les 2 équations des contraintes en un système de deux équations elliptiques. Einstein scalar field Lichnerowicz equations. Voir, Hebey, Pollack, Pacard, Choquet-Bruhat, Bartnik.)

Remarque : Pour ce qui est de la théorie de Yang-Mills, on s'intéresse à une fonctionnelle du champ, on peut se ramener à la dimension 2 et utiliser la méthode conforme comme dans Spruck-Yisong (cosmic-strings) ou d'autres théories avec fonctionnelle de champs sur une variété Lorentzienne de dimension 4. ($ds^2 = -dt^2 + dz^2 + g_{ij}dx^i dx^j$) (exemple, Glashow-Weinberg-Salam, combine fonctionnelle de Yang-Mills et théorie conforme en 2 dimensions). Ici dans ADS-CFT ($\Lambda < 0$ ou bien $\Lambda = 0$ et on retrouve les équations d'Einstein classiques avec $n = 3$ pour la relativité générale et $n \geq 3$ pour la cosmologie quantique ou "quantum cosmology"), on remplace la fonctionnelle par l'équation d'Einstein. De même, ici, dans la relativité générale ($n = 3$) et pour la cosmologie quantique ou "quantum cosmology" ($n \geq 3$), on remplace la fonctionnelle par l'équation d'Einstein.

a) il y a une application et réalisation en physique, en $(3 + 1)$ et $(4 + 1)$ et $(6 + 1)$ de la correspondance de ADS-CFT, de Juan Maldacena (on voit bien le problème du bon espace-temps). Et aussi $(2 + 1)$ (LCFT, Liouville conformal field theory).

La correspondance ADS-CFT correspond à l'équation d'Einstein avec une constante cosmologique $\Lambda < 0$ (Anti-de-Sitter) : $Ricci^\gamma - \frac{1}{2}R^\gamma\gamma + \Lambda g = T = 0$. Si $\Lambda = 0$, on retrouve l'équation d'Einstein (1915) écrite plus haut, et les théories en question sont : $n = 3$, la relativité générale et $n \geq 3$ la cosmologie quantique ou "quantum cosmology".

Il y a des auteurs qui font référence à la correspondance ADS-CFT, qui essaie de trouver le bon espace-temps avec $\Lambda < 0$. Dans la théorie classique d'Einstein ($\Lambda = 0$), c'est la "quantum cosmology", trouver le bon espace-temps pour $n \geq 3$.

b) Pour ce qui est des équations d'Einstein et méthode conforme : ($n \geq 3$ ("quantum-cosmology") et $n = 3$ qui correspond à la théorie de la relativité générale :) Voir les articles de Choquet-Bruhat-Isenberg-Pollack, dans general relativity and quantum cosmology. Cosmologie quantique pour $n \geq 3$. (il y a des auteurs qui font référence à la correspondance ADS-CFT, qui essaie de trouver le bon espace-temps pour $n \geq 3$ avec $\Lambda < 0$. Ici, on a la théorie classique d'Einstein ($n = 3$ relativité générale et "quantum cosmology" pour $n \geq 3$ avec $\Lambda = 0$)).

(Equation d'Einstein classique : $\Lambda = 0$, (1915) cosmologie). Voir le monograph de : E.Hebey, D. Pollack, F. Pacard, Y. Choquet-Bruhat, R. Bartnik : dans la théorie des champs de Klein-Gordon massive le potentiel $V(\Psi) = \frac{1}{2}m^2\Psi^2$. (les données $(\Psi, \sigma, \tau, \pi)$ peuvent être choisies librement ainsi que la métrique g_0 de la variété Riemannienne).

Voir aussi les articles de Choquet-Bruhat-Isenberg-Pollack, la variété Riemannienne (M, g_0) peut être compacte sans bord ou non compacte. Voir la Thèse de C.Valcu.

c) On part des équations de contraintes qui dérivent des équations d'Einstein et qui sont obtenues par les équations de Gauss-Codazzi (on contracte le tenseur de Riemann dans les équations de Gauss-Codazzi pour avoir le tenseur de Ricci). On contracte le tenseur de Ricci pour faire apparaître la courbure scalaire et on sépare les termes en variables temporelles et spatiales. Puis on utilise une métrique conforme.

d) Inversement, dès qu'on a une solution des équations de contraintes avec champ scalaire, il existe une solution des équations d'Einstein, un espace-temps maximal unique avec une métrique Lorentzienne, d'après Choquet-Bruhat et Choquet-Bruhat-Geroch. C'est ce qu'on appelle le formalisme de Choquet-Bruhat-Geroch-Lichnerowicz. (Il existe un espace temps (L, γ) maximal et unique à isométrie près avec γ Lorentzienne, et un plongement $i : M \rightarrow L$, tel que $i^*(\gamma) = g$, (L, γ) 'prolonge' (M, g) et les autres paramètres, comme le champ scalaire par exemple). Voir le print de B. Premoselli et l'article de A. Carlotto (The general relativistic constraints equations).

Pour chaque solution des équations des contraintes on a une solution des équations d'Einstein, on a une multitude d'univers ou plusieurs espace-temps. La multitude d'espace-temps, modélise aussi la multitude d'états quantiques, en particulier c'est la combinaison entre la gravité et les différents champs dont le champ électromagnétique et d'autres champs : Yang-Mills, Klein-Gordon, fluides, etc. Cela veut dire que du point de vue mathématique on a plusieurs espace-temps alors que, du point de vue de la physique, il y a plusieurs états quantiques ou plusieurs fonctions d'ondes à l'instant $t = 0$, dans le même espace ou variété M avec des propriétés concernant les fonctions d'ondes ou états quantiques (Plusieurs ondes au même instant qui sont dans un espace commun, et, différents au même temps). Ceci est un modèle mathématique pour expliquer l'existence de plusieurs états quantiques ou fonctions d'ondes, qui sont à la fois différents, dans plusieurs espaces différents, et dans un même espace au même temps : $(M, g_0, \psi, \sigma, \tau, \pi)$, modèle de base commun à tous les espaces, qui est lui-même un 'univers' de 'paramètres'. Phénomène physique \leftrightarrow Propriété mathématique : i) Etat quantique \leftrightarrow fonction d'onde $u > 0$, et, ii) extra-dimensions ou dimensions supplémentaires \leftrightarrow propriété des fonctions d'ondes : $\sup u = f(\inf u)$, (notion d'enroulement, de torsion), et les 2 valeurs (\sup, \inf).

Dans un article de Choquet-Bruhat (1968), on ne peut pas avoir existence globale d'un espace temps car d'après Penrose et Hawking, les Eq de la relativité d'Einstein développent des singularités. Mais on a existence locale d'un espace temps $(-t_0, t_0) \times M, t_0 > 0$ et unicité locale et globale.

Théorie de la gravitation quantique : du type Kaluza-Klein. La théorie de Kaluza-Klein c'est en $(4 + 1)$ comme espace-temps avec une dimension cachée. Les théories du 'type' Kaluza-Klein, c'est en $(5 + 1), (6 + 1), (n + 1), n = 9, 10$ ou $(n + 1), n \geq 3$ avec plusieurs dimensions cachées.

Pour ce qui est des solutions des Equations d'Einstein par la méthode conforme de Lichnerowicz-Choquet-Bruhat-York : on a :

i) Si on prend $\Psi = 0, \tau \equiv \text{constante} \neq 0, \sigma = \pi = 0$, alors $W = 0$ est une solution et $u > 0$ est solution de l'équation de Yamabe (dans "le cas négatif", la variété n'est pas nécessairement, compacte sans bord).

ii) Si on prend $\Psi \equiv \text{constante} \neq 0, \tau = 0, \sigma = \pi = 0$, alors $W = 0$ est une solution et $u > 0$ est solution de l'équation de Yamabe (dans "le cas positif", la variété n'est pas nécessairement, compacte sans bord).

iii) Si on prend $\Psi \neq \text{constante}, \sigma = \pi = 0$ et $\tau = 0$ alors $W = 0$ est une solution et $u > 0$ est solution de l'équation du type courbure scalaire prescrite avec $h = S_{g_0} - |\nabla\psi|_{g_0}^2 \leq S_{g_0}$ (dans "le cas positif", la variété n'est pas nécessairement, compacte sans bord).

On choisit W champ de vecteur de Killing conforme ($DW = 0$, conformal Killing vector field), pour avoir un champ conforme et être compatible avec la théorie des champs conformes. Ici, on a pris $W = 0$ (pour dire qu'il y a au moins toujours une solution), mais on peut prendre

On a : $\theta_1 = \cos \tilde{\theta}_1, \theta_2 = \sin \tilde{\theta}_1 \cos \tilde{\theta}_2, \dots, \theta_{n-1} = \sin \tilde{\theta}_1 \sin \tilde{\theta}_2 \dots \sin \tilde{\theta}_{n-1} \cos \tilde{\theta}_{n-1}, \theta_n = \sin \tilde{\theta}_1 \sin \tilde{\theta}_2 \dots \sin \tilde{\theta}_{n-2} \sin \tilde{\theta}_{n-1}$. le $(n-1)$ -uplet est $(\pi/2, \pi/2, \dots, \pi/2)$, le vecteur $e_n = (0, 0, \dots, 1)$. Alors le terme d'ordre r^2 de la metrique est $R_{innj}(t_0), t_0 = P_0 = x = y_i$.

On prend le $(n-1)$ -uplet, $(\pi/2, \pi/2, \dots, \pi/2)$.

Quand on remplace la composante i par celle de n et celle de n par celle de 1, on a $\tilde{g}_{11} = R_{niin}, 1 \leq i \leq n-1$ (et on sait que $R_{nnnn} = 0$). On avait un terme contenant R_{1nn1} .

Quand on conserve les composantes 1 et 2 et on remplace la composante i par celle de n , on a $\tilde{g}_{12} = R_{1ii2}, 3 \leq i \leq n$ et on sait que $R_{1112} = R_{1222} = 0$.

De meme, pour \tilde{g}_{mm} , on remplace la composante i par celle de n et celle de n par celle de m . on obtient $\tilde{g}_{mm} = R_{niin}$, pour $i \neq m$ et on avait un terme $= R_{mnnm}$, et on sait que $R_{mnnm} = R_{nnmn}$. Avec, $R_{nnnn} = 0$.

De meme, pour \tilde{g}_{ij} , on conserve les composantes, i et j et pour $k \neq i, j$, on remplace la composante k par celle de n . On a alors, $\tilde{g}_{ij} = R_{ikkj}$ pour $k \neq i, j$, mais on sait que $R_{iijj} = R_{ijjj} = 0$. On avait un terme contenant R_{innj} .

1) ce n'est pas vrai, que l'ordre soit forcément superieur a r^2 , on ne sait rien de cela, dans le theoreme 1.53 du livre d'Aubin, on doit prendre $b > 0, a > 0$. Le tenseur metrique est de l'ordre de r^2 et sa derivee est de l'ordre de r . Il n'y a plus rien a faire.

2) Si on suppose que $Ricci \neq 0$, il y a au moins un terme $Ricci_{ij} \neq 0$, cela veut dire qu'il y a au moins un terme de la courbure de Riemann $R_{ikkj} \neq 0$. Or on a vu par les transformations orthogonales qu'en se placant en un des vecteurs de base e_i , on a le terme d'ordre r^2 de la metrique est un $R_{ikkj} \neq 0$. Cela veut dire qu'on ne peut pas l'eliminer.

Donc, on ne peut pas ameliorer l'ordre de la derivee du tenseur metrique, sur une variete quelconque en particulier $Ricci \neq 0$. Sur une variete quelconque, on ne peut pas dépasser l'ordre r^2 dans la metrique en coordonnees geodesiques polaires. Il faut supposer au moins que $Ricci \equiv 0$. Mais dans le cas general ce n'est pas possible.

3) Pour arriver par un changement de metrique conforme a avoir $Ricci = 0$, voir le livre de Hebey, il faut avoir $Weyl = 0$ et resoudre une equation en utilisant les conditions de Frobinius, donc, il faut supposer une condition sur $Weyl$ ou supposer que $Weyl = 0$, ce qui veut dire que la variete est loc.conf.plat, ce qui ne sert a rien car on est dans le cas, non.loc.conf.plat.

4) Meme si on suppose par exemple tous les termes de la forme $R_{ikkj} = 0$, avec un double indice quelque part, ce qui implique que $Ricci = 0$, alors il y aura toujours un point ou on a un terme du type R_{ijkl} , comme le tenseur de Riemann est non nul ceci implique que la metrique a un terme d'ordre r^2 . Par exemple avec $\tilde{\theta}_1 \neq 0, \pi/2$ et $\tilde{\theta}_2 = \dots = \tilde{\theta}_{n-1} = \pi/2$, on conserve le terme R_{2n13} , en permutant les lignes, on conserve R_{2kl3} , comme les indices 2 et 3 sont quelconques, on a au moins un point avec R_{1234} ou plus généralement R_{ijkl} .

En fait, on a soit R_{2n13} soit R_{21n3} (on a calculé g_{23}) et on regarde aussi R_{23n1} et $R_{2n31} = -R_{2n13}$ (on echange certaines lignes, et on calcul g_{23}), et on utilise l'identite de Bianchi.

5) Quand on considere l'equation de Yamabe, cela veut dire qu'on considere une courbure prescrite $\equiv 1$. Le gradient est nul dans toutes les directions. Cela veut dire que toutes les directions sont prises en compte ou bien aucune direction n'est privilegiee, la symetrie de la sphere. La technique utilisee dans la recherche d'estimation a priori est la technique moving-sphere, elle optimise la recherche d'estimations a priori et ne privilegie aucune direction. Pour les dimensions $n = 3, n = 4, n = 5, n = 6$, l'ordre d'annulation du tenseur metrique en polaire, permet d'avoir l'estimation a priori, jusqu'a l'ordre r^2 , a partir de cet ordre, il y a une direction privilegiee, or ceci n'est pas possible car on a suppose qu'aucune direction n'est privilegiee. Donc le cas limite est $n = 6$, pour les dimensions superieures a 7, il faut supposer des hypotheses supplementaires. Pour le cas general, le cas limite est $n = 6$.

Pour le cas limite, $n = 6$, on a utilise cette invariance par symetrie de la sphere, car les solutions tendent vers une fonction radiale.

Pour la dimension $n = 4$ et l'Eq. de la courbure prescrite ou du type courbure prescrite (presence d'un potentiel), on donne des conditions sur le potentiel (petit en norme Lipschitz, proche d'une constante et la constante > 0 est quelconque, petite ou grande, oscille autour d'une constante > 0), pour pouvoir appliquer cette methode moving-sphere en presence d'un potentiel (possibilite d'une direction privilegiee).

6) Si, on regarde la théorie de Kaluza-Klein, ou des extra-dimensions, il faut que la propriété soit vraie pour toute variété, pour que la Probabilité que la formulation soit vraie, soit de 1. Ceci est possible en dimensions, $n = 3, n = 4, n = 5, n = 6$, ou bien les conditions supplémentaires soit compatibles avec la théorie de Kaluza-Klein, par exemple, la compacité de la variété et opérateur conforme coercif (ce qui est prouvé dans ce cas, par YY.Li-L.Zhang, par contre Choquet-Bruhat-York-Isenberg-Pollack ont considéré le cas où la variété n'est pas nécessairement compacte). Pour le cas général, le cas limite est $n = 6$.

-On a vu ci-dessus qu'il y avait une obstruction géométrique, de la courbure de Riemann (tenseur de Riemann) : "obstruction de la gravité" liée à la courbure, car la gravité est liée à la courbure ; obstruction d'astronomie, théorique.

-On a aussi des conditions astrophysiques, obstructions numériques, obstructions astrophysiques, concrètes, expérimentales, en, $5 + 1, 6 + 1$, voir l'article de, G.F. Giudice et J.D. Wells ; et le cas $4 + 1$ aussi ; Extra-dimensions, dans Review of Particle Physics, 2005-2006. Dans, Particle Data Group, nouvelle édition en 2021.

En ce qui nous concerne, la Théorie de Kaluza-Klein, c'est en $4 + 1, 5 + 1, 6 + 1$. Et le cas $3 + 1$, c'est la relativité générale. On a bien le cas limite est $n = 6$.

Dans la Théorie des Supercordes c'est en $9 + 1 = 10$ dimensions spatio-temporelles et les dimensions supplémentaires forment un espace à 6 dimensions du type Aubin-Calabi-Yau.

Chaque Théorie explique des phénomènes de la physique, d'astronomie, d'astrophysique (comme le disent Horvat, Krčmar, Lakić, voir leur prints sur les axions et les extra-dimensions) ou(et) les interactions des particules.

////////////////////////////////////

38) Sur, $\sup u_i \leq f(\inf u_i)$, en dimension 4 pour l'Eq. de courbure scalaire prescrite ou du type courbure scalaire prescrite en dimension 4.

On a une sorte de "compacité" dans l'espace des solutions (u, V) avec $0 < a \leq V \leq b < +\infty$ et ∇V petit, V proche d'une constante : La propriété est vraie pour tout ensemble dénombrable de solutions avec V proche d'une constante. Si, on prend un "ensemble continu" de solutions, on peut en extraire une suite pour la quelle $\sup u_i \leq f(\inf u_i)$. Si $(u_t)_{(t \in I)}$ est un ensemble de solutions relativement à $(V_t)_{(t \in I)}$ proche d'une constante, alors "on peut avoir pour un sous ensemble dénombrable" $J \approx \mathbb{N}, J \subset I, J$ dénombrable, avec V proche d'une constante, $\sup u_i \leq c_J(\inf u_i), i \in J$. Dans l'ensemble des solutions (u, V) , pour une suite dénombrable de solutions $J, \sup u_i \leq c_J(\inf u_i)$, c'est une sorte de compacité de la propriété $P_{\{\sup, \inf\}} = \{\sup u \leq c(\inf u)\}$, dans l'ensemble des solutions : (u, V) avec V proche d'une constante. Ceci est cohérent avec la notion d'estimation a priori, car on a la compacité après extraction de sous-suite d'un ensemble donné.

-Le dénombrable et les ondes : dualité onde-corpuscule. Pour les ondes on a un flot continu d'émissions, alors que pour les corpuscules on a un nombre dénombrable d'émissions distinctes. Les deux interprétations de la matière sont possibles en physique, donc, il suffit d'avoir la propriété pour un nombre dénombrable ou une suite. Ce qui est le cas en dimension 4, pour l'Eq. de la courbure scalaire prescrite et l'Eq. du type courbure scalaire prescrite avec un potentiel proche d'une constante > 0 . On a encore les notions d'enroulement, de torsion (et extra-dimensions) et les valeurs (\sup, \inf) , en dénombrable.

-Le continu et minorant-majorant. Dans le cas du continu, émissions continues, on utilise l'estimation a priori, qui, à partir du minorant $m_0 > 0$ donne le majorant $M_0 = c(m_0) = c(a, b, m_0, K, M)$ et cette fonction est décroissante de $m_0 > 0$, donc, quand on prend $m_0 > 0$ petit et voisin de 0, $0 < m_0 \rightarrow 0, c(m_0)$ croit, $m_0 \searrow 0 \Rightarrow c(m_0) \nearrow$, on voit alors l'amplitude générée par la variation du minorant $m_0 > 0$, ainsi que l'enroulement et la torsion et les valeurs, $(majorant, minorant) = (M_0, m_0), M_0 = c(m_0)$, (et extra-dimensions). Avec ici, $u > 0$ solution relativement à $V > 0$ proche d'une constante, dans le cas continu. On a une "inégalité de Harnack" implicite entre minorant et majorant dans le cas continu : il existe une relation entre le minorant et le majorant, notée $c = c(m_0) = M_0$, décroissante, avec l'inégalité suivante $0 < m_0 \leq M_0 = c(m_0) < +\infty$:

$$0 < m_0 \leq \inf_M u \leq \sup_K u \leq M_0 = c(m_0) < +\infty.$$

$$\begin{aligned} \epsilon^{-(n/2)+1}(\mu_\epsilon)^{N-1} &= \frac{l_\epsilon^{N-1}}{\epsilon^n} = \\ &= \int_0^{r_\epsilon} \frac{r^{n-1}}{(1+r^2)^{(n+2)/2}} (1 + O(\frac{\epsilon^{(n-2)/2}\mu_\epsilon}{(1+r^2)^{(n-2)}})) + \int_{r_\epsilon}^{\delta/\epsilon} r^{n-1} (3(\epsilon^{(n-2)/2}\mu_\epsilon)^{N-1}) = \\ &= C + O(\delta^n) \frac{(\epsilon^{(n-2)/2}\mu_\epsilon)^{N-1}}{\epsilon^n} = C + O(\delta^n) \epsilon^{-(n-2)/2} \mu_\epsilon^{N-1} \end{aligned}$$

avec $C > 0$. Donc,

$$\mu_\epsilon \equiv \epsilon^{(n-2)^2/2(n+2)},$$

2-2) Si, $r_\epsilon \geq \frac{\delta}{\epsilon}$, on utilise le meme type de calcul que dans le, 2-1) et le Theoreme de convergence dominée de Lebesgue :

$$\begin{aligned} \epsilon^{-(n/2)+1}(\mu_\epsilon)^{N-1} &= \frac{l_\epsilon^{N-1}}{\epsilon^n} = \\ &= \int_0^{\delta/\epsilon} r^{n-1} (\frac{1}{(1+r^2)^{(n-2)/2}} + \dots)^{N-2} (\frac{1}{(1+r^2)^{(n-2)/2}} + \dots) = \int_0^{\delta/\epsilon} \frac{r^{n-1}}{(1+r^2)^{(n+2)/2}} (1 + O(\frac{\epsilon^{(n-2)/2}\mu_\epsilon}{(1+r^2)^{(n-2)}})) \rightarrow C > 0, \end{aligned}$$

avec, $r \leq \frac{\delta}{\epsilon} \leq r_\epsilon \Rightarrow \epsilon^{(n-2)/2}\mu_\epsilon = (1+r_\epsilon^2)^{-(n-2)/2} \leq (1+r^2)^{-(n-2)/2}$. Donc,

$$\mu_\epsilon \equiv \epsilon^{(n-2)^2/2(n+2)}.$$

////////////////////////////////////

40) D-Branes, cordes, supercordes, Yamabe, courbure scalaire, Kaluza-Klein :

Sur les D-Branes, c'est des cordes avec condition de Dirichlet au bord. C'est construit comme pour Kaluza-Klein, $(n + 1)$. D'après Bennequin, dans Astérisque, Seminaire Bourbaki, 2003, voir aussi, Collion-Vaugon, pour la fibration. On prend la variété totale, W en $(n + 1)$ de la forme $W = X \times M$, avec M une variété de Kahler-Einstein ou Aubin-Calabi-Yau, K_6 de dimension complexe 3 et réelle 6. Donc, Ricci plate donc scalaire plate. Et, X l'espace temps de dimension 4 de la forme $(3 + 1)$, $X = Y \times \mathbb{R}$ avec Y de courbure scalaire ≥ 0 et du au théorème de la masse positive, la courbure scalaire est quelque part > 0 , car la courbure agit et courbe l'espace (aussi, mesures experimentales sur l'existence d'ondes gravitationnelles, donc, $Weyl \neq 0$ ici en dimension 3 pour l'espace Y le tenseur de Cotton non nul quelque part, se rappeler aussi que la courbure scalaire est liée à la courbure ou l'inverse du rayon de courbure et la masse est > 0) et de masse $m > 0$, voir le monographe de Jonathan.Rosenberg et David.Wraith, sur le fait que la courbure scalaire est > 0 quelque part et est ≥ 0 (Titre : Positive Scalar curvature). Comme le formalisme des D-branes, est aussi lié à la reduction de Kaluza-Klein, on a l'equation de Yamabe ou de type courbure scalaire prescrite avec condions de Dirichlet au bord, comme $S_g \geq 0$ et $S_g > 0$ quelque part, on voit qu'on est dans le cas d'un operateur coercif pour les D-branes avec formalisme ou reduction de Kaluza-Klein, car on a $Y \times M$ et $S_g = \text{Scalaire}_Y + \text{Scalaire}_M = \text{Scalaire}_Y + 0 = \text{Scalaire}_Y \geq 0$ et > 0 quelque part. L'invariant de Yamabe est > 0 ou operateur conforme coercif.(on peut prendre aussi, $M = K_6 = T_6$ le tore de dimension 6, Einstein-Kahler).

Voir aussi le print de, Mariana Grana et Hagen Triendl, Saclay. Kaluza-Klein mechanism and d-branes. Titre : String Theory compactifications.(ils disent que le monde ou espace est un brane, $Y \times M$, c'est censé etre une variété à bord.).

Voir aussi l'article de Schoen-Yau sur le th. de masse positive, ils disent que la variété de dimension 3 est sans bord ou avec bord, avec une metrique complete, \mathbb{R}^n n'est ni avec bord ni sans bord, car "son bord" est ∞ , un point, mais cela ne peut pas ete un bord, car une variété à bord, son bord est une variété sans bord de dimension 2. On peut considerer par exemple la boule unité diffeomorphe à \mathbb{R}^3 avec l'application $x \mapsto x/(1 - ||x||)$, ou bien sans bord avec une variété proche de la sphere de dimension 3, ou une déformation de la sphere de dimension 3.(par la projection stereographique, on en leve un point, le pole nord et l'hemisphere sud, et on applique la proj.steorographique de pole, le pole nord, c'est un bout, par exemple). Comme Schoen-Yau

disent que la variété est soit sans bord ou avec bord, mais avec des coordonnées asymptotiques dans les bouts, avec une metrique asymptotique qui la rend complete, et ici, c'est censé etre un brane, avoir une membrane, ou un bord. On est dans le cas avec bord dans le théorème de la masse positive, mais on a toujours, la courbure scalaire ≥ 0 et > 0 quelque part.

Pour l'Eq. de Yamabe, on a un potentiel constant > 0 et l'operateur est l'operateur conforme, $\frac{4(n-1)}{n-2}\Delta + S_g$, $\Delta = -\nabla^i \nabla_i$, l'operateur conforme est coercif. mais quand le potentiel varie, l'operateur devient $\frac{4(n-1)}{n-2}\Delta + h$ avec $h = S_g - |\nabla \Psi|^2 \leq S_g$. Ce nouvel operateur reste encore coercif, car du point de vue de la physique, l'impulsion est proche d'une constante et diminue progressivement, un observateur exterieur, regarde l'effet de l'impulsion a l'instant t où elle est maximale et au voisinage de l'impulsion maximale, c'est à dire voisine d'une constante. C'est à dire $\Psi(x_0) + \epsilon$ avec $\epsilon > 0$ petit. Il y a une impulsion à l'instant t , qui est constante et apres on regarde au voisinage de $a = \Psi(x_0) = \text{constante}$ à instant t .

Ceci confirme et explique ce qu'on a dit au point (37), sur Kaluza-Klein classique en presence d'un potentiel en dimension $n = 4$ ou plus généralement $n \neq 4$. Du point de vue de la physique, un observateur exterieur regarde ce qui se passe pour une impulsion à l'instant t et au voisinage de l'impulsion. Oscillation autour d'une constante. Il y a impulsion, observateur, puis le potentiel diminue de $\epsilon > 0$ petit. Quand on met un potentiel, un observateur exterieur regarde ce qui se passe autour d'une impulsion, c'est à dire autour d'une constante.

Remarque : Ceci est une interpretation assez intuitive (les espaces sont **independants les uns des autres**, mais forment des espaces-temps dont la restriction a la variété voulue ou cherchée, est Riemannienne). Concernant la formulation en $(n+1)$, on ecrit : $W = M \times X = M \times (Y \times \mathbb{R})$ et par Jonathan. Rosenberg et David. Wraith (titre : positive scalar curvature), on a $X = Y \times \mathbb{R}$ est un espace temps tel que la metrique Lorentzienne sur X est Riemannienne sur Y ou sa restriction. Puis on regroupe M et Y en un produit, car les espaces sont independants l'un de l'autre. Donc, on obtient un espace temps total W tel qu'on ait une metrique produit sur $M \times Y$, ainsi, les courbures scalaires s'additionnent et donnent une courbure scalaire totale, $S_g \geq 0$ et > 0 quelque part par la contribution de la courbure scalaire de Y , donnée par le th. de la masse positive.

Cas 1 : Y compacte sans bord, alors la variété Riemannienne $M \times Y$ est compacte sans bord. Ici les cordes sont fermées.

Cas 2 : Y compacte à bord, alors la variété Riemannienne $M \times Y$ est compacte à bord. Ici les cordes sont ouvertes. avec condition de Dirichlet. C'est le cas traité dans ce point.

////////////////////////////////////

41) Sur le cas négatif de l'Eq. de courbure scalaire (et sous-critique) (solutions positives) et supercritique negatif (pour ce cas les solutions peuvent changer de signe) : Ici on prouve la compacité locale sans conditions sur la courbure ou la variété Riemannienne. Les estimations a priori locales dans le cas négatif ne dependent pas de la courbure ou de la nature de la variété Riemannienne. Il n'y a pas de conditions sur la courbure, on a des estimations du type Keller-Osserman. Dans l'article de Marco Rigoli : il a supposé la variété complete et a imposé une condition sur la courbure de Ricci, pour obtenir des estimations asymptotiques a l'infini du type Keller-Osserman, à la distance à un point : $|u| \leq C/[d(x, x_0)]^\tau$, $\tau > 0$, par principe du maximum et des raisonnement du type theoremes de comparaisons, ici la notation $|u|$ signifie qu'ils majorent et ils minorent les solutions, d'autres estimations sont données pas L.Véron et M.F.Bidaut-Véron, pour d'autres types d'equations ou systemes. Estimations asymptotiques aussi pour la complétude. Aussi, l'article de L.Véron, 1992, Journal d'Analyse Mathematique, ici, sur un domaine de \mathbb{R}^n et operateur "strongly elliptic" pour se ramener au laplacien dans \mathbb{R}^n , operateur non en divergence forme.

Il y a aussi l'article de Aviles-McOwen, Journ.Diff.Geometry.1988.(Examen de DEA). Ici, ils considerent le potentiel constant $K \equiv -1$ sur une variété complete et considerent une suite exhaustive de compacts.

Il y a aussi l'article de Ratto.Rigoli.Véron. Math Zeitschrift. 1997. Ils prennent le cas ou la courbure prescrite $0 > K \in C^\infty(M)$ **fixée** et sur une **variété complète** M non-compacte et disent qu'ils s'inspirent de la méthode de Aviles-McOwen, donc aussi avec une suite exhaustive de compacts.

A aucun moment ces auteurs, ne posent le probleme de l'estimation a priori et de compacité locale(ne dependant que des parametres exterieurs, a, b, A, M, B, g , avec B le compact), avec ou

sans conditions sur la courbure (courbure de Ricci, de Riemann...) ou la variété Riemannienne (localement conformément plate ou non, complète, à bord, sans bord...). On a aussi, des estimations du type Keller-Osserman : pour toute carte normale en y_0 , $\sup_{B_R(y_0)} u \circ \varphi^{-1} \leq \frac{c}{R^{2/(q-2)}}$ par un la technique "blow-up" ou eclatement, on sépare les constantes, une estimation a priori du type inégalité de Harnack (dans l'inégalité de Harnack, il y a majoration par l'intégrale, ici, il n'y en a pas, c'est une estimation a priori du type inégalité de Harnack sans condition sur l'intégrale. Autre chose, la constante c dépend du point, car on est sur une variété, ça dépend du point, alors que sur \mathbb{R}^n , en tout point on a une carte normale et c'est invariant par translation, ce qui fait que les constantes ne dépendent pas du point, l'inégalité de Harnack usuelle ne dépend pas du point, ceci est lié au fait que l'espace est plat partout, c'est une hypothèse forte, en tout point la carte est normale, c'est l'identité. Mais la constante de l'inégalité de Harnack dépend du rayon. La technique blow-up qu'on a utilisé fait que c et R sont séparées, la constante totale est plus explicite $C = \frac{c}{R^{2/(q-2)}}$, on explicite la dépendance en R de C , et aussi en c de C . Et l'estimation a priori est vraie pour tout point $y_0 \in M$ et toute carte normale, il y a l'influence de la géométrie, ce qui était sous-entendu dans \mathbb{R}^n . Pour tout y_0 et toute carte normale, on a l'estimation a priori au voisinage de y_0 c'est à dire qu'à l'intérieur d'un voisinage de y_0 ça ne dépend pas du point $y \in V_{y_0}$, cela suffit comme estimation a priori, ça dépend d'un rayon maximal R du point y_0 et la forme explicite de C fait que c'est une estimation a priori du type Harnack, comme on l'a dit ci-dessus, uniforme en $y \in V_{y_0}$, comme si on était dans le cas plat, localement uniforme avec dépendance du type Harnack en R rayon maximal). Non seulement on a l'estimation locale globale dans une boule $B(y_0, R)$, mais aussi, dans toute petite boule $B_{R'}(y)$ de $V_{y_0} = B(y_0, R)$:

$$\sup_{B_{R'}(y)} u_i \circ \varphi^{-1} \leq \frac{c}{R'^{2/(q-2)}}, \quad (**)$$

avec $c = c(y_0, a, b, A, \alpha, M, g)$, c'est une estimation a priori du type Harnack. On peut l'écrire aussi pour la distance géodésique en comparant les boules pour les métriques $g, \varphi^*(g) = h$. ici, on a mélangé boules de cartes, euclidiennes et boules géodésiques, mais on a toujours l'estimation a priori du type Harnack :

a) Pour un point $y \in V_{y_0} = B(y_0, R)$ et un réel $R' > 0$ donnés : on a l'estimation a priori globale par rapport à un rayon maximal $R > 0$ lié à y_0 . Estimation par rapport à un rayon maximal $R > 0$ lié au point y_0 . A la Bonnesen, du type inégalité de Bonnesen, par rapport à un rayon maximal.

b) Soit par soucis d'homogénéité, l'inégalité (**) qui exprime comment les solutions u_i évoluent en fonction de y et $R' > 0$ uniformément dans $V_{y_0} = B(y_0, R)$, ici $R > 0$ est lié au point y_0 , alors que y et $R' > 0$ sont pris de manière quelconque dans $V_{y_0} = B(y_0, R)$. On a la formule (**) vraie pour tout y et $R' > 0$ dans $V_{y_0} = B(y_0, R)$. Estimation qui peut être intérieure et sphérique. Par soucis d'homogénéité, pour y et R' , on veut voir comment évoluent les solutions u_i en fonctions de y et R' : il n'y a pas de dépendance en y , mais ça dépend d'un rayon maximal qui est lié à y_0 , un autre point. (**) permet d'exprimer l'évolution de u_i en fonction de R' , on considère une boule $B_{R'}(y)$ et on regarde comment évoluent u_i en fonction des paramètres de cette boule, donc, en fonction de y et R' , ça ne dépend pas de y dans V_{y_0} mais ça dépend de R' . On a, $y_0 \leftrightarrow R$ et $y \leftrightarrow R'$.

c) Ces assertions sont équivalentes, l'estimation a priori locale globale dans $V_{y_0} = B(y_0, R)$ est équivalente à l'estimation a priori du type Harnack :

$$\sup_{B(y_0, R)} u_i \circ \varphi^{-1} \leq \frac{c}{R^{2/(q-2)}} \Leftrightarrow \sup_{B_{R'}(y)} u_i \circ \varphi^{-1} \leq \frac{c}{R'^{2/(q-2)}},$$

avec, $B_{R'}(y) \subset B(y_0, R), \forall R' \leq R, \forall y \in B(y_0, R)$.

Dans le cas super-critique négatif, on a comme conséquence, un principe d'Harnack. On a un critère de compacité si la variété est compacte sans bord et $\int_M R < 0$ avec R la fonction de l'Eq. $\Delta u + R = V e^u, \Delta = -\nabla^i \nabla_i, a \leq V \leq b < 0$.

Pour ce qui nous concerne, la compacité locale ne nécessite pas de conditions sur la courbure ou la variété Riemannienne. Les **estimations a priori locales, compacité locale**, dans le cas négatif, ne nécessitent pas de conditions sur la courbure ou sur la variété Riemannienne.

(Ce qui suit, a été dit dans l'introduction du print "Cas d'existence de solutions d'EDP", quand on a parlé l'élimination des blow-up isolés simples par le th. de la masse positive. Mais cela reste

vrai dans le cas strictement négatif, sans th.de la masse positive. On l'a dit, compacité : resultat d'existence par le degré topologique et par conséquent l'estimation a priori. Voir aussi pour les solutions variationnelles dans le livre d'Aubin chapitre 6, cas strictement négatif.)

1) Conséquence pour le cas strictement négatif avec potentiel négatif strictement et sur une variété compacte sans bord : ($\Delta = -\nabla^i \nabla_i$, c_n la constante de l'opérateur conforme, on se ramène à la courbure scalaire $S = -1$) :

On a une solution topologique pour $c_n \Delta u - u = V u^{N-1}$, $u > 0$, $-\infty < a \leq V \leq b < 0$, $\|V\|_{C^{\alpha+\epsilon}} \leq A$, $\epsilon > 0$. Pour cela on considère l'homotopie d'opérateurs compact : $K_t(u) = (c_n \Delta + 1)^{-1}(V_t u^{N-1} + 2u)$, avec $V_t = -(1-t) + tV$, $t \in [0, 1]$. On a la compacité, implique qu'on peut considérer le degré de Leray-Schauder dans $X = \{u \in C^{2,\alpha}(M), u \geq 0, \|u\|_{C^{2,\alpha}} \leq 2c_0\}$, de sorte que $(Id - K_t)(u) = 0$ n'a pas de solution u dans ∂X , on peut alors considérer le degré de Leray-Schauder dans X . Par homotopie :

$$deg(Id - K_1, X, 0) = deg(Id - K_0, X, 0),$$

Or, $f = Id - K_0$ a une dérivée qui est un isomorphisme, car dans le cas négatif, la seule solution de $(Id - K_0)(u) = 0$ est $u = u_0 \equiv 1$ (l'éq. est : $c_n \Delta u - u = -u^{N-1}$, soit on utilise le resultat d'unicité dans le livre d'Aubin, Kadzdan-Warner, chapitre 6, soit, se placer au maximum et au minimum on a à la fois $u \leq 1$ et $u \geq 1$, voir le livre d'Aubin, pour l'unicité dans le cas négatif, chapitre 6). Et en $u_0 = 1$, $f'(h) = f'(u_0)(h)$, $u_0 = 1$, est un isomorphisme $f'(h) = h - (c_n \Delta + 1)^{-1}(-(N-3)h)$ et en appliquant $c_n \Delta + 1$ le noyau est réduit à 0 et f' est surjectif. Car l'opérateur $c_n \Delta + (N-2)$ est inversible. Donc le degré de f est l'index de $f' = I - \tilde{K}_0$, \tilde{K}_0 compact et f' est un isomorphisme et est égal à $+1$ ou -1 , voir l'article de Leray-Schauder, 1934, titre : Topologie et équations fonctionnelles, Annales de l'E.N.S, voir aussi l'article résumé de Jean Mawhin, donc le degré est non nul. Donc : le degré de $Id - K_1$ est non nul ce qui veut dire que l'éq. $c_n \Delta u - u = V u^{N-1}$, $u > 0$, a une solution topologique, et on a l'estimation a priori.

Si on divise l'éq. par $u > 0$ et on intègre, on obtient que l'intégrale de u^{N-2} est uniformément minorée par une constante > 0 et par le principe du maximum les solutions sont alors uniformément minorées par une constante > 0 , on utilise la compacité et la convergence vers une fonction non identiquement nulle, puis le principe du maximum implique qu'elle est > 0 . On pouvait prendre l'ensemble $X = \{u \in C^{2,\alpha}(M), u \geq \frac{c_0}{2} > 0, \|u\|_{C^{2,\alpha}} \leq 2c_0\}$, c'est cet ensemble qu'il faut prendre.

Ici, on n'a pas utilisé l'idée du livre d'Aubin, dans le cas compact, se placer au maximum et au minimum, pour majorer et minorer les solutions, c'est une méthode différente.

2) Pour le cas super critique et négatif, sur une variété compacte sans bord, on a la même chose avec l'éq. $\Delta u - 1 = V e^u$, $u \geq 0$. Ici on a imposé un signe, mais le fait que la variété soit compacte, implique que les solutions sont minorées, en se plaçant au point minimum, Q , $\Delta u(Q) \leq 0$. Ici aussi on peut se passer de cette idée du livre d'Aubin : en effet, on utilise la majoration uniforme des solutions, on résout un problème de Dirichlet, w , car $V e^u + 1$ est uniformément bornée (On se place dans des ouverts de cartes de bords réguliers (U_x, φ_x) , $x \in M$ et $w = w_x$, on se ramène à \mathbb{R}^n) et on soustrait w , $u - w$, on se ramène à des fonctions harmoniques, puis on utilise le principe de Harnack. Donc, soit u converge, soit, elle tend vers $-\infty$, or l'intégrale de u est uniformément minorée par une constante > 0 , ce qui n'est pas possible. (on est sur une variété compacte sans bord, on intègre l'éq de u). Donc, les u sont uniformément minorées.

L'application $K_t(u) = (\Delta + 1)^{-1}(V_t e^u + 1 + u)$ et $X = \{u \in C^{2,\alpha}(M), u \geq \frac{k_0'}{2}, \|u\|_{C^{2,\alpha}} \leq 2k_0'\}$. Avec, $V_t = -(1-t) + tV$ et $-\infty < a \leq V \leq b < 0$ et $\|V\|_{C^{\alpha+\epsilon}} \leq A$, $\epsilon > 0$. Avec, $g(u) = K_0(u) = (\Delta + 1)^{-1}(-e^u + 1 + u)$ et $g'_{u_0=0}(h) \equiv 0$, donc, $(Id - g)'_{u_0=0}(h) = h = Id$.

Remarques : a) En ce qui concerne l'unicité pour l'éq. $\Delta u - 1 = -e^u$ sur une variété compacte. On veut prouver que $u \equiv 0$. Alors on écrit $\Delta u = (1 - e^u)$, on multiplie par u et on intègre, on obtient : on a toujours $(1 - e^u)u \leq 0$:

$$0 \leq \int_M |\nabla u|^2 = \int_M (1 - e^u)u \leq 0.$$

Donc : $u(1 - e^u) \equiv 0$, donc, $u \equiv 0$.

b) On a la meme chose avec l'eq. $c_n \Delta u - u = -u^{N-1}, u > 0$, on deplace u au second membre et on multiplie par $u - 1$ et on integre, on obtient un terme positif ou nul egal a un terme negatif ou nul, donc, nul et donc, $u \equiv 1$.

$$c_n \Delta u = u(1 - u^{N-2}),$$

on multiplie par $u - 1$ (on a toujours $u(1 - u^{N-2})(u - 1) \leq 0$) et on integre :

$$0 \leq c_n \int_M |\nabla u|^2 = \int_M u(1 - u^{N-2})(u - 1) \leq 0.$$

Donc, $u(1 - u^{N-2})(u - 1) = 0$, d'ou, $u \equiv 1$.

c) Tout ceci pour ne pas utiliser l'idée du livre d'Aubin : se placer au minimum et au maximum des solutions. Dans le cas d'un potentiel, on a l'unicité aussi, par la technique du point a) et b).

////////////////////////////////////

42) Sur l'article de Brezis-Merle et le probleme 1 de Brezis-Merle. Dans leur introduction Brezis-Merle commencent par se poser le problemes des estimations a priori. ($p = +\infty$)

a) Ils trouvent une condition sur les bornes C_1 et C_2 pour avoir la compacité jusqu'au bord. Ici, les potentiels peuvent changer de signe et C_1 et C_2 sont quelqconques, mais $C_1 \cdot C_2 < 4\pi$, c'est une condition sur la "masse" ou l'invariant conforme qui est la masse. C'est une condition à la Bol ou à la Fiala ou à la Alexandrov pour les inégalités isoperimetriques.

C'est une condition "masse-niveau d'energie" comme pour les inégalités isoperimetriques. Et sur un invariant conforme. Pour avoir la compacité globale.

b) Comme Brezis-Merle ont restreint le champ des possibilités pour C_1 et C_2 . Ils ont trouvé une condition sur le potentiel V pour qu'il n'y ait pas de conditions sur C_1 et C_2 et l'invariant conforme $C_1 \cdot C_2$. Cette condition est la positivité de V . Ils obtiennent la compacité locale. Mais la compacité globale n'est pas vraie, comme le montre leur exemple et contre-exemple de la fin de l'article.

C'est un exemple d'existence de solutions d'un probleme aux limites avec condtions de Dirichlet, avec les conditions de Brezis-Merle qui illustre bien la compacité locale et met en defaut la compacité globale. Ces exemples existent pour toute masse $m = 4\pi A, A > 1$.

Masse ou invariant conforme, conditions sur V (et ou C_1) et niveau d'energie ou masse. (Pour ce qui est de l'inégalité isoperimetrique de Bol, Fiala, Alexandrov).

c) Donc, pour le probleme 1 de Brezis-Merle, se pose la question de la compacité globale, jusqu'au bord. Pour cela, il faut des conditions :

c1) Soit une condition sur C_1 et C_2 ? Comme la positivité de V pour la compacité locale, qui est une sorte de condition sur la borne inferieure de V , comme pour les inégalités, sup, inf.

Ou comme pour les espaces uniformément convexes. Des valeurs explicites pour caracteriser un ensemble.

c2) Soit une condition sur la masse $C_1 \cdot C_2$? Comme pour les inégalités isoperimetriques de Bol, Fiala, Alexandrov. Ou Comme pour les espaces uniformément convexes, des valeurs explicites pour caracteriser un ensemble. Ou les conditions sur l'invariant de Yamabe de Aubin en dimensions ≥ 3 .

Brezis-Merle dans leur exemple et contre-exemple insistent sur le fait que la masse $m = 4\pi A, A > 1$ est arbitraire.

c3) Soit une condition sur V ? C'est en partie le probleme 1 de Brezis-Merle, les potentiels convergent en norme $C^0(\bar{\Omega})$ ou comme dans la remarque qui le precede, des conditions fortes sur V .

c4) Soit une condition sur les solutions u ? comme pour les theoremes dans les L^p , Lebesgue, Beppo-Levi, Fatou, ou d'Ascoli-Arzela ou Dunford-Pettis, ou les inégalités sup, inf.

d) Chen-Li, donnent une reponse a ce probleme (le probleme 1 de Brezi-Merle) en imposant à V d'etre C^1 uniformément. On voit alors qu'a partir de la difference $|V(x) - V(y)| \leq A|x - y|$, on a au moins, aussi, la condition sur $C_1 \leq A \cdot diamtre(\Omega)$. Ici, on a trois conditions, V, C^1 , uniformément, et sur C_1 . Et ils obtiennent la compacité globale pour toute valeur de la masse, $m = C_1 \cdot C_2 > 0$ quelconque. Independemment de la masse.

On a aussi, les articles de, De Figueiredo-Lions-Nussbaum, cas sous critique et Suzuki, cas V constant et Ma-Wei, cas V constant. Compacité globale par la méthode moving-plane.

e) Pour ce qui nous concerne, dans "About Brezis-Merle Problem with Holderian condition". On fixe la regularité de V , s -holderienne, $\frac{1}{2} < s < 1$ et on a une condition sur la masse ou l'invariant conforme, C_1 et C_2 sont quelconques, mais $C_1 \cdot C_2 < 24\pi$, borne explicite de 24π . Condition du type inégalité isoperimetrique de Bol, Fiala, Alexandrov, ou de Brezis-Merle pour des potentiels changeant de signe.

f) Maintenant, si on veut eliminer cette condition sur la masse ou l'invariant conforme. Il faut une condition sur le potentiel V . C'est l'objet de l'article : "A Compactness result for an equation with Holderian condition". On prend $V = W \cdot (1 + |x|^{2\beta})$, $\beta \in (0, 1/2)$ avec W , Lipschitz et uniformément. Presence d'un poids et ce poids est holderien et Sobolev. On obtient la compacité pour une masse $m = C_1 \cdot C_2$ quelconque.

Cette condition du point f) est suffisante, car le poids engendre un cone holderien. Par exemple, si on prend V une fonction holderienne totale, elle verifie; $|V(x) - V(y)| \leq B|x - y|^{2\beta}$, $\beta \in (0, 1/2)$, si $0 \in \partial\Omega$ est sur le bord, on ecrit $|V(x) - V(0)| \leq B|x|^{2\beta}$, c'est a dire que $V(0) - B|x|^{2\beta} \leq V(x) \leq V(0) + B|x|^{2\beta}$, on voit alors que V est equivalente au poids $1 + k|x|^{2\beta}$ au voisinage de 0. Donc, il suffit de prendre directement le poids, pour avoir une bonne approximation d'une fonction holderienne.

Le poids $(1 + k|x|^{2\beta})$, force W a etre holderienne dans un cone centré en 0.

Dans la pratique, par la methode des differences finies et des elements finis, on considere, des approximations, un maillage, il suffit de considerer les solutions en des points, pour cela il suffit d'avoir un produit fini de poids en un nombre fini de points, qui peut etre grand. Ceci est possible et c'est une approximation. $V = W \cdot \prod_{i=1}^k (1 + a_i|x - x_i|^{2\beta})$, $a_i = \pm\epsilon_i$, $1 \gg \epsilon_i > 0$, $\epsilon_i > 0$ petit, W Lipschitz et uniforme. Avec k tres grand si possible.

Ceci concerne le probleme 1 de Brezis-Merle avec un produit de poids. On a une approximation par un produit de poids holderiens d'une fonction holderienne. Approximation des fonctions et des solutions en considerant un nombre fini de points du maillage.

g) Maintenant, si on s'interesse au volume et une borne uniforme du volume lorsqu'on a un produit de k poids holderiens. On se place sur un domaine analytique et on utilise les idées (en partie) du print "Uniform bound for the volume of the solutions to Liouville type equations on the annulus". $0 < a \leq W \leq b$ et W, C^1 uniformément, $\|\nabla W\| \leq A$.

On ne se place pas forcément sur une couronne, mais sur un domaine analytique. Alors, pour tout $x \in \partial\Omega$, il existe une tranformation conforme f_x d'un voisinage de x sur la demi boule unité. Alors, avant de faire agir la tranformation conforme autour d'un point x_i du poids holderien, on utilise l'estimation locale par la méthode moving-plane de Chen-Li et on se retrouve (en partie) dans la situation du print "Uniform bound ... on the annulus". Tout est borné en dehors de la singularité, sauf en la singularité. Alors on utilise la tranformation conforme f_{x_i} , le bord contenant la singularité devient plat et on se retrouve (en partie) comme dans le print "Uniform bound...on the annulus". On utilise la formule de Pohozaev avec le poids, $1 + a_i|x - x_i|^{2\beta}$, on obtient : termes de bords = $O(1) + 0 =$ l'invariant conforme a un facteur près dû à f_{x_i} et on obtient en prenant le rayon du demi-disque assez petit que le volume est alors borné par une constante dependant de $a, A, \beta, f_{x_i}, \Omega$, qui sont fixées au depart.

Comme pour le probleme de Brezis-Merle avec k poids holderiens, ou Lipschitziens, dans la pratique, par la methode des differences finies et elements finis, il suffit de considerer k grand, on a une approximation du volume et des fonctions et des solutions.

La compacité au voisiange du bord de Chen-Li est obtenue par la méthode moving-plane. Elle est locale (au voisiange de chaque pint du bord sous certaines conditions), il faut supposer le potentiel ou la courbure prescrite, V, C^1 .

////////////////////////////////////

43) Pour revenir aux supercordes, dans l'article de 2006 dans Bulletin des Sciences Mathematiques, on a ecrit pour un point interieur $x_0, x_0 \in M$:

$$u_i(x_0) \geq m > 0 \Rightarrow \sup_M u_i \times \inf_K u_i \geq c = c(a, b, m, x_0, K, M, g) > 0,$$

Si on prend par exemple $x_0 \equiv K$ le compact K , on peut ecire (on a la meme preuve, car on fixe x_0 et le compact K) :

$$\sup_K u_i \geq m > 0 \Rightarrow \sup_M u_i \times \inf_K u_i \geq c,$$

On remplace $m = \sup_K u$, on obtient l'inégalité de Harnack "enroulement-torsion", suivante :

$$\sup_M u \times \inf_K u \geq c(a, b, \sup u, K, M, g) > 0,$$

la fonction $m \rightarrow c$ est croissante de $m > 0$. (dans le cas de dépendance linéaire, on a l'inégalité de Harnack classique d'un coté).

On a la fois l'enroulement et la torsion et c'est une inégalité "harmonique-Yamabe", car elle met en relation $\inf_K u$ et $\sup_K u$ pour ce qui est harmonique, et $\sup \times \inf$ pour ce qui est Yamabe. ici, relation entre $\sup_M u, \sup_K u, \inf_K u$. ou dans le sens $\sup_M u, \inf_K u, \sup_K u$. On a les relations suivantes : ouverte+semi-ouverte : $\sup_M u \leftrightarrow \inf_K u \leftarrow \sup_K u$. Ou si, on place tout ce qui est inf d'un coté et tout ce qui sup de l'autre :

$$\inf_K u \geq \frac{c(a, b, \sup_K u, K, M, g)}{\sup_M u} = C(a, b, \sup u, \sup u, K, M, g) > 0,$$

ou Formellement, on écrit :

$$\inf \geq c(\sup) > 0,$$

ou si on revient à l'écriture initiale,

$$\sup_M u \times \inf_K u \geq c(a, b, \sup u, K, M, g) > 0.$$

On voit alors pour ce qui est $n + 1$ avec $n \geq 3$ (et en particulier $n = 9$), concernant les supercordes et Kaluza-Klein, l'enroulement, la torsion, qui sont mélangés, et, harmonique-Yamabe, les différentes relations d'Harnack mélangées et ceci sans nécessairement avec conditions au bord, Dirichlet ou Neumann ou mixtes.

Remarques : quelques exemples

1) Pour les fonctions solutions d'edp du type :

$$Lu = f,$$

On a des inégalités de Harnack avec une contribution de la norme L^n de f :

$$\sup_K u \leq C_1 \inf_K u + C_2 \|f\|_n,$$

Si $f = Vu^{N-1}$, on voit qu'on doit avoir une contribution de $\|u\|_p, p = nN$, dans l'inégalité de Harnack. Pour des équations plus générales que les fonctions harmoniques (présence d'un f), il faut une information ou une contribution de f , si de plus on suppose f dépendant de u alors, dans l'inégalité de Harnack classique il faut une contribution d'une intégrale de u . Voir le Gilbarg-Trudinger pour les inégalités de Harnack classiques avec une fonction f .

On explique ainsi l'inégalité de Harnack à trois paramètres, ci-dessus, avec, $\sup_M u, \inf_K u, \sup_K u$. La présence de 3 paramètres.

2) Dans le Gilbarg-Trudinger, il y a l'inégalité d'oscillation, dans la solution de, De Giorgi et Nash, de régularité holderienne. Le lemme d'oscillation : il fait apparaître $\sup_{B_R} u, \inf_{B_R} u$ et $\sup_{B_{R_0}} |u|$, avec R_0 fixé plus grand ou égal que R . Voir livre de Gilbarg-Trudinger, les chapitres.8 et 9 et en particulier le théorème.15.7.

On explique que dans l'inégalité de Harnack à 3 paramètres, ci-dessus, on prend M plus grand que K avec présence de $\sup_K u, \inf_K u$ et $\sup_M u$. 3 paramètres dont deux d'Harnack harmonique et deux de Yamabe.

3) on explique la présence de 3 paramètres dans l'inégalité de Harnack harmonique-Yamabe, qui est due à la non linéarité de l'équation.

4) Il y a l'exemple suivant :

$$u_\mu(x) = \frac{\mu^{(n-2)/2}}{(\mu^2 + |x|^2)^{(n-2)/2}},$$

a) quand $\mu \rightarrow +\infty$, on a l'inégalité $\sup_{B_k(0)} u_\mu \leq c \inf_{B_k(0)} u_\mu, c > 0$,

b) quand $\mu \rightarrow 0$, on a l'inégalité $\sup_{B_1(0)} u_\mu \times \inf_{B_k(0)} u_\mu \geq c > 0$,
L'inégalité ci-dessus, melange ce type d'inégalités de Harnack. Fraction et produit.
Formellement, on écrit :

$$\inf \geq c(\sup) > 0,$$

ou si on revient à l'écriture initiale,

$$\sup_M u \times \inf_K u \geq c(a, b, \sup u, K, M, g) > 0.$$

On voit alors l'enroulement et la torsion en ce qui concerne les supercordes. On a alors les 2 relations suivantes à la fois : \leftarrow et \uparrow , en une relation. Comme ces deux relations sont mélangées, on a alors l'enroulement dans la torsion.

On a :

- (1) $\sup_K u \times \inf_M u \leq c$, ou, $\sup_M u \times \inf_K u \geq c > 0$: *inegalites tres fortes*,
- (2) $(\sup_K u)^\alpha \times \inf_M u \leq c$, ou, $(\sup_M u)^{1/\alpha} \times \inf_K u \geq c > 0$: *inegalites fortes*,
- (3) $\sup_K u \leq c(\inf_M u)$, ou, $\inf_K u \geq c(\sup_M u) > 0$: *inegalites faibles*,
- (4) $\sup_M u \times \inf_K u \geq c(\sup u) > 0$: *inegalites tres faibles*.

a) Pour le (3) et (4), pour le (3), le sup controle l'inf. Pour le (4) le sup local controle l'inf \times sup, l'inf doit etre difficile a controler. Donc, (4) est plus faible que (3) qui est plus faible que (2) qui est plus faible que (1).

L'inégalité (4) est une inégalité tres faible, on voit bien l'enroulement dans la torsion, mélange d'enroulement et de torsion.

On l'a dit précédemment, à l'origine, Kaluza-Klein c'est en 4 + 1 puis le model à evolué et on considere 5 + 1, 6 + 1, puis il y a d'autres formulations en 9 + 1. L'operateur en question est $c_n \Delta + \tilde{h}$, c_n une constante universelle, celle de l'Eq de Yamabe, il est censé etre coercif. On peut ne pas avoir de bord, cas d'une variété compacte sans bord, ou bien, on peut avoir un bord. Ceci est lié au Th. de la masse positive, qui implique la coercivité de l'operateur et la presence ou non de bord. Puis, l'Eq. du modele est : $c_n \Delta u + \tilde{h}u = Vu^{N-1}$, $h = S_g - |\nabla \Psi|^2$, $V = \frac{1}{2}m\Psi^2$, $N = \frac{2n}{n-2}$, avec S_g , la courbure scalaire. Dans le cas $\Psi \equiv \text{constante}$, on retrouve l'Eq. de Yamabe. On pose par exemple, pour etre coherent avec les Eq qu'on a considéré : $h = \frac{\tilde{h}}{c_n}$. Sur la variété Riemannienne (M, g) , qui peut etre un produit, comme on l'a dit, sur le Th. de la masse positive.

b) On a :

$$(1) : 1 - \text{Torsion} - \text{Enroulement},$$

$$(2) : \alpha - \text{Torsion} - \text{Enroulement},$$

$$(3) : \text{Enroulement},$$

$$(4) : \text{Enroulement} - \text{Torsion}, \text{ enroulement dans la torsion}$$

////////////////////////////////////
L'inégalité (4), enroulement dans la torsion, on a 3 parametres, peut etre vu comme liant 2 parametres, le (sup local) et l'(inf local \times sup global). Le sup global est une barriere qui permet l'oscillation entre le sup local et l'inf local. L'inégalité (4) est une inégalité tres faible, car le sup local controle l'inf \times sup, l'inf doit etre difficile a controler.

Si on a une idée sur l'inf local et le sup global, il est possible d'avoir une idée sur le sup local qui est intermediaire. Inégalité (4) : inégalité à 2 parametres indirecte. Intervalle de precisions de nombres.

Inégalité (4) : comme la fonction $m \rightarrow c(m), m > 0$ est croissante de $m > 0$ et que $\sup_K u \geq u(z) > 0, z \in K$, le point intermediaire peut etre z , si $C_{x,y}$ est une corde qui passe par z (si $z \notin K$, on agrandit K), on écrit : $\sup_M u \times \inf_K u \geq c(\sup_K u) \geq c(u(z)) > 0$, on voit alors que le point z est un point intermediaire et que $u(z)$ est une valeur intermediaire entre $\inf_K u$ et $\sup_M u$. Le $\sup_K u$ est alors, une valeur moyenne dans l'ensemble des valeurs intermediaires.

L'inégalité (4) est une inégalité à 2 parametres indirecte entre $\inf_K u$ et $\sup_M u$. La valeur $\sup_K u$ est une valeur moyenne parmi les valeurs intermediaires. La fonction $m \rightarrow c(m), m > 0$ mesure la dilatation de la corde. On a bien une **inégalité à 2 parametres indirecte ou dilatée**. (**Dilatation** de la corde $C_{x,y}$ en $z \forall z$ et si on prend les poids $\inf_K u$ et $\sup_M u$, on a dilatation de la corde $C_{x \in \inf_K u, y \in \sup_M u}$, de poids $\sup_K u$ et **amplitude de la dilatation** : $c(\sup_K u)$). Ce phenomene de dilatation ne se voit dans le cas d'une variété compacte sans bord, car la dilatation possede une borne inferieure, une limite ainsi que l'amplitude de la dilatation.

L'inégalité (4) : **inégalité à 2 parametres indirecte ou dilatée**; avec amplitude variable.

Dans un travail récent, si on suppose les D-branes, conditions de Dirichlet, on a l'inégalité (3), moins tordue, qui met en relation 2 parametres directement : inégalité à 2 parametres directe.

////////////////////////////////////

Sur l'article au Bulletin des Sciences Math. 2006. et le print 2024, Harnack inequalities for solutions... equations, arXiv 2024.

Voir l'article. Exotic origins of tensionless superstrings. Du point de vue de la physique, il y a 2 possibilités : soit la convergence, soit l'eclatement, le blow-up. Le cas le plus interessant et important est le blow-up, à la limite, le blow-up, la corde, se tend et "eclate" :

1) On voit bien que du point de vue de la physique l'eclatement à lieu à l'interieur de la variété M : l'hypothèse de la Physique est :

$$\exists x_0 \in M, \exists (x_k)_k \subset M, x_k \rightarrow x_0, u_k(x_k) \rightarrow +\infty.$$

Or ceci, implique d'apres l'article du Bulletin. Sci. Math. 2006 que :

$$\exists c > 0, \forall K \subset\subset M, \forall k, \sup_M u_k \times \inf_K u_k \geq c > 0,$$

Donc, du point de vue de la Physique, ou sous les hypotheses de la physique, l'article du Bull.Sci.Math. 2006. suffit, on a bien $n + 1, n = 9$.

Le blow-up est une condition de la Physique.

Du point de vue Mathematique, il y a 3 parametres, mais on voit comme on l'a dit dans le print, "Quelques remarques sur les variétés, fonctions de Green, formule de Stokes". **Il y a principalement 2 parametres, le 3eme est un parametre d'amplitude, mais qui est en fait une donnée du point de vue de la Physique, donc, il s'auto-élimine pour faire apparaitre 2 parametres.**

Ici, dans le point de vue de la physique, le sup local s'auto-elimine, car il est minoré, dans le sens de la donnée.

1-1) Point de vue Mathematique :

Hypothèse : $(\sup_K u_k \geq m > 0)$: 1 parametre + $\Rightarrow (\sup_M u_k \times \inf_K u_k \geq c(m) > 0)$: 2 parametres = 3 parametres au total : $(\sup_K u_k, \sup_M u_k, \inf_K u_k)$.

1-2) Point de vue de la Physique :

Donnée : $(\sup_K u_k \rightarrow +\infty) \Rightarrow \sup_M u_k \times \inf_K u_k \geq c > 0$: = 2 parametres $(\sup_M u_k, \inf_K u_k)$.

'Point de vue Mathematique' \neq 'Point de vue de la Physique'.

2) Dans le print, arXiv 2024. On a une alternative, qui confirme ce qui a été dit dans l'introduction de l'article. Exotic origins of tensionless superstrings. Du point de vue de la physique, il y a 2 possibilités : soit la convergence, soit une inégalité de Harnack.

Ici, on a 2 parametres et la condition blow-up ou eclatement est dans l'inégalité de Harnack. On a au plus 2 parametres et au moins 1 parametre.

Du point de vue de la physique, le blow-up est inclu dans le nombre de parametres, soit, 2. Ici, il y a 2 parametres au maximum et la condition de la Physique, blow-up, est incluse directement dans l'inégalité.

Ici, on ne peut pas éliminer la sup local, car, on cherche à l'estimer, à le majorer (sens de l'inégalité : la majoration). On estime et majore le sup local par une quantité dépendant de l'inf global.

2-1) Point de vue Mathématique :

Inégalité de Harnack à 2 paramètres : point de vue mathématique.

Hypothèse : $(\sup_K u_k \rightarrow +\infty) \Rightarrow$ relation entre $(\sup_K u_k, \inf_M u_k) = 2$ paramètres au total = $(\sup_K u_k, \inf_M u_k)$.

2-2) Point de vue de la Physique :

Le blow-up est dans l'inégalité à 2 paramètres : point de vue physique.

Donnée : $(\sup_K u_k \rightarrow +\infty) \Rightarrow$ relation entre $(\sup_K u_k, \inf_M u_k) = 2$ paramètres au total = $(\sup_K u_k, \inf_M u_k)$.

Enfinement :

a) Ici, '**le point de vue Mathématique' et 'le point de vue de la Physique' sont les memes.**

b) Point de vue de la Physique est cohérent avec le point de vue Mathématique.

c) 'Point de vue Mathématique' = 'Point de vue de la Physique' = inégalité à 2 paramètres.

3)

3-1) On peut dire que le point de vue de la Physique était déjà résolu dans l'article au Bull.Sci.Math. 2006.

3-2) Dans le print, arXiv 2024. L'alternative, confirme, l'article de la physique, "Exotic origins of tensionless superstrings" et Les points de vue Mathématique et Physique sont les memes. (En plus de l'inégalité de Harnack, nouvelle et de nouveau type et dans le sens de la majoration).

On peut dire que la cohérence entre le point de vue Mathématique et le point de vue de la Physique, est résolu dans le preprint 2024.

RÉFÉRENCES

- [1] Bagchi.A, Banerjee.A, Chakraborty.S, Parekh.P. Exotic origins of tensionless superstrings. Physics Letters B, 801, 2020, 135139.
- [2] S.S.Bahoura. Estimations du type $\sup \times \inf$ sur une variété compacte. Bull.Sci.math. 130 (7), 2006, pp 624-636.
- [3] S.S.Bahoura. Harnack inequalities for solutions of prescribed scalar curvature type equations. arXiv :2401.04123.
- [4] S.S.Bahoura. Quelques remarques sur les variétés, fonction de Green et formule de Stokes. arXiv :1804.09024v19.

////////////////////////////////////

44) les Equations, apparition et provenance : voir, Aubin,T. Lions, P-L. Rabinowitz, P-H.

a) Equation de Yamabe : précisément elle s'appelle Eq de Yamabe. En Géométrie et Physique et Astronomie. Kaluza-Klein, cordes, supercordes et D-branes, en dimension 4, Yang-Mills. **Dynamique relativiste.**, énergie, volume, potentiel...convexité(minoré ou cas positif courbure scalaire prescrite positive+majoré, par exemple Eq.Yamabe dim 4,5,6), concavité (majoré, ou cas négatif, ou courbure scalaire prescrite negative+majoré)...

b) Equation de la courbure scalaire prescrite : on peut la nommer "Eq de Schrodinger particulière". En Géométrie et en Physique, en dimension 4, Yang-Mills., énergie, volume, potentiel...convexité(minoré ou cas positif courbure scalaire positive prescrite+majoré, Par exemple, Eq. dim 4, courbure prescrite), concavité (majoré)...

c) Equation de type courbure scalaire, comme on en a parlé. En cosmologie, Astronomie, Kaluza-Klein, cordes, supercordes, D-branes. En dimension 4, Yang-Mills., énergie, potentiel...

d) Equation de Lane-Emden-Fowler : $\Delta u = V(x)u^p; u > 0, p > 1$, en astronomie.

e) Equation de Schrodinger :(stationnaire : du type Yamabe; du type courbure scalaire prescrite) : $\Delta u + b(x)u = f(x, u), u > 0$ avec f avec des combinaisons de termes avec exposant critique et sous-critique, $n \geq 3$, par exemple, $f(x, u) = V(x)u^{N-1} + W(x)u^\alpha, 1 < \alpha < N - 1 = \frac{n+2}{n-2}$. En physique, en optique non-linéaire (du type Yamabe), **Eq de Schrodinger : dynamique d'une particule non relativiste.** Énergie, potentiel...

f) Eq de Liouville ou du type Liouville (courbure de Gauss) : En Géométrie et Physique et Chimie et Astronomie. Gaz, Cordes, D-branes, en dimension 2., énergie, volume, potentiel...convexité(minoré ou cas positif courbure prescrite+majoré), concavité(majoré)...

Par exemple : Du point de vue de la géométrie, par exemple, Dans le cas positif : courbure scalaire prescrite positive, notion de convexité, et aussi le fait suivant : $\sup < +\infty$ si $\inf > 0$: cela veut dire que si la variété est uniformément convexe alors elle loc. uniformément concave...

////////////////////////////////////

45) Sur l'article de C.C.Chen. C.S.Lin. Communications on pure and applied math, 1997. Ils supposent les potentiels V, C^1 :

Ceci est du au fait suivant : Ils cherchent a avoir comme donnée, dans la convergence des fonctions blow-up, $R_i^{n-2} \|v_i - U\|_{C^2(B_{2R_i}(0))} \rightarrow 0$. En faisant le rescaling, ou changement d'échelle, $x = R_i y, y \in B_3(0)$, il suffit et il faut que, la différence, $w_i(y) = v_i(R_i y) - U(R_i y)$ tend vers 0 et appliquer les estimations de Schauder, aux fonctions, $w_i, \Delta(w_i - U) \rightarrow 0$, or, $-\Delta(w_i - U) = R_i^2 (V_i(y_i + R_i y) - V_i(y_i)) (v_i)^{N-1} + \dots \rightarrow 0$. C'est a dire qu'il faut que $R_i^2 (V_i(y_i + R_i y) - V_i(y_i)) \rightarrow 0$, or cette différence n'est que la dérivée de V_i au point blow-up : $\frac{V_i(y_i+h) - V_i(y_i)}{h}$ avec $h = \frac{1}{R_i^2}$. Donc, il faut que V_i soit dérivable en y_i et $V_i'(y_i) = 0$ et par le theoreme des accroissement fini, $V_i'(c_h) \rightarrow 0$ avec $0 < c_h < h = \frac{1}{R_i^2}$ et la dérivée en 0 doit etre continue. Donc, V_i doit etre C^1 en y_i , comme le point y_i est quelconque, il faut que V_i et sa limite V soient C^1 . Il faut que pour toute suite (V_i) convergeant dans C^α vers V , il faut que V soit C^1 , pour que ceci soit possible, il faut que $\alpha = 1$, il faut que (V_i) soient C^1 et convergent dans C^1 vers V, C^1 . Donc, il faut que (V_i) soient C^1 et convergent vers $V \in C^1$ dans C^1 .

a) On a la condition de depart pour les V_i . (Par exemple : $1 + a_i |x|^\alpha \rightarrow 1, a_i \rightarrow 0$).

b) On a la condition : pour toute suite V_i dans C^α qui converge dans C^α vers V, V doit etre C^1 .

Pour que ce soit possible il faut que $\alpha = 1, V_i$ soit C^1 et converge dans C^1 vers V . On a alors V est C^1 .

////////////////////////////////////

46) **Volume=Energie en dimension 2. Eq. de la courbure scalaire prescrite** : Sur le volume et energie en dimension 2 : dans le cas d'une surface riemannienne compacte sans bord, lorsque le potentiel est entre 2 nombres strictement positifs, on utilise la formule de Gauss-Bonnet. Lorsqu'on se place sur un domaine à bord (surface à bord particulière), avec potentiel Lipschitzien (+poids Holderien ou domaine étoilé, par exemple dans l'article "A compactness result for an equation with Holderian condition") ou potentiel C^1 (+poids Holderien ou Lipschitzien) et avec des poids holderiens, on a la borne uniforme du volume=energie sans utiliser la formule de Gauss-Bonnet.

Avec condition de Dirichlet. la condition de Dirichlet est aussi une deuxième contrainte.

Volume global ou total=Energie globale ou totale.

////////////////////////////////////

47) **Volume local=Energie locale en dimension 4. Eq. de la courbure scalaire prescrite, cas plat** : En ce qui concerne l'éq. en dimension 4, $-\Delta u = Vu^3, u > 0, \Delta = \nabla^i(\nabla_i)$ sur un domaine $\Omega \subset \mathbb{R}^4$. On a une condition sur $u_i : u_i \geq k(a) \cdot A_i, k(a) = \frac{8e^2\sqrt{2}}{3a\sqrt{a}} > 0, A_i$ la constante de Lipschitz de $V = V_i$, pour avoir l'estimation optimale $\sup_K u_i \times \inf_\Omega u_i \leq c$, en particulier le volume=energie est localement uniformément borné. Brezis-Merle, donnent le meme type de conditions pour borner localement le volume=energie en dimension 2 et en deduisent la compacité locale.

Pour la dimension 4 (ce fait est illustré par l'exemple suivant), il y a l'exemple usuel de volume localement borné sans compacité locale : $n = 4, u_\mu(x) = \frac{\mu}{\mu^2 + |x|^2}, x \in B_1(0), \mu \rightarrow 0$.

a) Lorsque $A_i \rightarrow 0$: volume local=energie locale borné(e).

b) Lorsque $A_i \rightarrow A > 0$: compacité locale.

En dimension 2, on avait une condition de Dirichlet qui etait aussi une deuxième contrainte. Ici, en dimension 4, on a une deuxième contrainte qui permet d'avoir la borne uniforme locale du volume=energie. Brezis-Merle aussi, imposent une deuxième contrainte pour majorer localement le volume=energie, et obtiennent la compacité locale.

Volume local=Energie locale.

////////////////////////////////////

48) **Energie et volume. Eq. du type Liouville. en dimension 2 avec condition de Dirichlet.** : il s'agit de l'Eq. $-\Delta u + \epsilon(x \cdot \nabla u) = Ve^u$ avec condition de Dirichlet. $\Delta = \partial_{11} + \partial_{22}, 0 \leq \epsilon \leq 1$,

domaine étoilé par rapport à l'origine. On a une deuxième contrainte, qui est la condition de Dirichlet.

////////////////////////////////////

49) **Energie locale. Eq. de Schrodinger :** En ce qui concerne l'eq. de Schrodinger $-\Delta u = Vu^{N-1} + Wu^\alpha, u > 0, n \geq 3, \frac{n}{n-2} \leq \alpha < N = \frac{2n}{n-2}$ ou l'Eq. de Schrodinger sur les variétés, $-\Delta u - \lambda u = n(n-2)u^{N-1}, n \geq 3, N = \frac{2n}{n-2}, \Delta = \nabla^i(\nabla_i)$. On a les inégalités optimales; $\sup_K u \times \inf_\Omega u \leq c$ et $\sup_K u \times \inf_M u \leq c$. On en déduit la borne uniforme locale des energies.

Eq. de Schrodinger : dynamique d'une particule non relativiste.

Energie locale.

////////////////////////////////////

Dans le cas des variétés compactes sans bord, dans le cas positif, une deuxième contrainte est l'absence de bord. On a alors la compacité globale. Ce fait se produit aussi dans le cas négatif, supercritique (pour l'équation $-\Delta u + R = Ve^u, R < 0, V < 0, \Delta = \nabla^i(\nabla_i)$).

////////////////////////////////////

50) **Sur l'article de Korevaar-Mazzeo-Pacard-Schoen :**

Concerant la proposition avec l'inégalité $u(x) \leq d(x, \Lambda)^{(2-n)/2} (\inf_{\partial B(0,3/4)} u)^{-1}$.

Ce n'est pas correct. Ils ont écrit n'importe quoi.

1) (////) Le "blow-up" est mal écrit : il n'est pas explicité correctement. Ici, ils ont écrit n'importe quoi.

2) (////) Ils n'expliquent pas le processus du commencement "moving-plane".

la phrase "strating with t_1 very positive, and continuing as far as possible" veut dire qu'il existe un $\lambda \gg 1$ tres grand, puis on décroit les valeur de λ , jusqu'a ce que le processus se termine. Ca va dans le sens décroissant et non croissant.

Mais ce n'est pas ce qu'il faut dire : il faut dire d'abord, qu'il existe un rang ν qui enclenche le processus "moving-plane".

Le cas de la dimension 2 et le cas de la dimension $n \geq 3$ ont des preuves différentes. Ils ne disent pas comment faire et ils ne parlent meme pas de rang.

3) (////) Ils n'expliquent pas le $t_1 = \sup\{\lambda \dots\}$ de la technique "moving-plane".

Ils écrivent : $\inf v(t_i, \theta) < \sup v(t, \theta), t > -2 - t_i, t_i = -\log \frac{\lambda^{-1}}{16}$. Premièrement ce n'est pas correct, et ici, ils prennent le sup égal à -1 , qui dit que le sup est égal a -1 . Puis parlent de theoreme de la moyenne, qui n'a rien a avoir ici avec ce qui est voulu.

4) (////) Ils ne disent pas s'ils considerent une metrique sur $\mathbb{R} \times \mathbb{S}_{n-1}$, en fait ils en parlent au debut de l'article avec "cylindrical metric", mais n'expliquent pas comment on utilise le principe du maximum et le lemme de Hopf.

5) (////) Ils ne disent pas comment appliquer le principe du maximum :

5a) (///) Ils ne disent pas si, il faut considerer une variété Riemannienne $\mathbb{R} \times \mathbb{S}_{n-1}$ avec le lemme de Hopf où il faut considerer la dérivée normale, donc un produit scalaire, donc une metrique Riemannienne, comme c'est écrit dans le livre d'Aubin (en ce qui concerne le principe du maximum et le lemme de Hopf sur les variétés à bord).

5b) (///) Ils ne disent pas s'il faut un procédé local.

6) (////) Ils n'expliquent pas les points 39), 40) et 41) de l'article de Brezis-Li-Shafrir.

////////////////////////////////////

Sur la formule de Stokes et l'article non correct de W.Chen et Congming Li de 2003 :

Ils utilisent un théoreme avec solutions $u \in W^{2,n}$:(definies au sens des distributions, au sens faible, mais ici aussi, elles sont regulieres) :

-Ils integrent u dans Ω , donc, le domaine de definition de u est au moins Ω .

-Le fait de considerer $u \in W^{2,n}$: il faut que les dérivées secondes soient integrables, on ne peut pas supposer seulement $u \in C^2(\Omega)$, il faut que ce soit au moins $\bar{\Omega}$, c'est a dire $C^2(\bar{\Omega})$, or ceci veut dire que c'est regulier dans un voisinage de $\bar{\Omega}$.

-Comme on l'a dit, le fait de prendre $u \in W^{2,n}$, veut dire que c'est au sens des distributions. En particulier le laplacien : Δu doit être au sens des distributions.

Ils disent qu'il faut multiplier l'éq. 9 par la fonction et intégrer :

1) la fonction propre φ^α n'est pas une fonction test car si $p \rightarrow +\infty$, $3 > \alpha \rightarrow 2$ et elle n'est pas une fonction test. Le problème doit être posé au sens des distributions, c'est dire prendre des fonction C_c^∞ , smooth C^∞ à support compact. Ou bien au moins C^3 , ce qui n'est pas vrai ici.

1) a) Pourquoi au moins C^3 , car si le potentiel $V \in C^s$, le potentiel newtonien est C^2 , par soustraction cela revient à chercher la régularité d'une équation du type $\Delta u = 0$, or ici, il faut au moins qu'on dérive l'équation pour avoir une régularité C^2 , par les Sobolev, c'est à dire H^3 en tant que Sobolev, c'est à dire que les fonction test doivent être au moins C^3 . Ce qui n'est pas le cas de la fonction propre qu'ils ont prise.

1) b) de manière générale, quand on a un opérateur d'ordre k , il faut une régularité au moins d'ordre $k + 1$, pour les Sobolev pour avoir une régularité au final d'ordre k . En soustrayant un potentiel Newtonien. Comme à l'ordre 2.

Pour la cohérence de la théorie. C'est pour cela qu'ils prennent C_c^∞ comme fonction tests.

-Donc : il faut prendre les fonctions C_c^∞ . Ce qui n'est pas le cas de φ^α .

RÉFÉRENCES

- [1] W.Chen, Congming.Li. Moving planes, moving spheres, and a priori estimates. J. Diff.Eq. 195, 1, (2003), pp 1-13.
- [2] Dominique. Azé. Elements d'analyse convexe et variationnelle Ellipse. 1997.
- [3] E. Hebey. Introduction à l'analyse non linéaire sur les variétés. Diderot. 1997.
- [4] Gallot. Hulin. Lafontaine.Riemannian Geometry. Springer.

Solutions au sens faible : weak solutions :

Soit L un opérateur différentiel. On veut définir une solution $u \in E$ faible d'une équation ou inéquation. Pour cela on doit utiliser l'opérateur L , la seule possibilité est de définir $u \in E$, en utilisant l'adjoint L^* , car L peut ne pas être mis sous forme divergence. Il faut définir l'équation faiblement à partir de l'opérateur L , la seule donnée est l'opérateur L . Dans ce cas, on utilise l'adjoint L^* . Rien ne dit que l'opérateur L peut être mis sous forme de divergence. De manière générale, pour un opérateur L .

Au sens des distributions :

$$\int u L^* \varphi dV = \int f \varphi dV, \forall \varphi \in C_c^\infty(\Omega),$$

C'est vrai si $u \in E = L_{loc}^1(\Omega)$. Pour le laplacien, $L^* = L = \Delta$, donc, on écrit que u est solution faible si :

$$\int u \Delta \varphi dV = \int f \varphi dV, \forall \varphi \in C_c^\infty(\Omega),$$

Exemple : les fonctions de Green.

Lorsque $u \in \tilde{E} = H_1^2(\Omega)$ et $\partial\Omega \in C^\infty$, on peut intégrer par parties et écrire :

$$\int \nabla u \cdot \nabla \varphi dV = \int f \varphi dV, \forall \varphi \in C_c^\infty(\Omega),$$

-Il se peut que la définition de solutions faibles soit ce qui a été dit dans cette dernière ligne, avec le gradient. Mais il faut prendre $\varphi \in C_c^\infty(\Omega)$. Or pour Aviles-McOwen, la fonction $u\varphi^q \notin C_c^\infty(\Omega)$, pour cela il faut vérifier qu'elle est $H_1^2(\Omega)$, or cet ensemble est défini par la notion de trace (au moins, si on n'arrive pas à prouver la densité, il faut prouver que $u\varphi^q = \lim_i u_i, u_i \in C_c^\infty(\Omega)$), ce qui fait appel à la notion de trace donc de bord régulier.

-Il y a une différence entre les variétés et les ouverts de \mathbb{R}^n , par densité et convolution, il suffit que les fonctions tests soient $C_c^1(\Omega)$ pour \tilde{H}_1^2 sans passer par les traces directement. Mais pour une variété quelconque de bord pas régulier, cette densité n'est pas forcément possible à prouver.

-Il faut prendre aussi $\varphi \in H_1^2(\Omega)$, car l'espace total qu'on considère est $\tilde{E} = H_1^2(\Omega)$. Donc, si on veut que la formulation soit vraie avec $\varphi \in C_c^1(\Omega)$, il ne faut pas oublier de prendre aussi $\varphi \in H_1^2(\Omega)$. (c'est pour cela, qu'ils considèrent directement $C_c^\infty(\Omega)$: à support compact en étant smooth C^∞ . Or ici, la fonction "test" n'est pas C^∞ . Il faut prouver qu'elle limite d'une

suite C^∞ , ce qui est pas très possible, ou bien considérer des cartes, ce qui veut dire que la variété doit être régulière.)

-Donc, les fonctions tests doivent être dans $C_c^\infty(\Omega)$ pour une variété quelconque et pour utiliser $u\varphi^q$ comme fonctions test, il faut passer par la notion de trace, donc, de bord régulier.

-Soit on doit appliquer la formule de Stokes, il faut un bord régulier. Soit, la densité, prouver que la fonction est limite d'une suite régulière smooth à support compact. Soit considérer, l'espace $\dot{H}_1^2(\Omega)$, avec la notion de trace, ce qui nécessite un bord régulier.

Sur l'article de Aviles-McOwen et leur Theoreme de majoration locale et de compacité locale :

le Th. de majoration locale et de compacité locale d'Aviles-McOwen :

1-Le problème est posé au sens des distributions : il faut faire une intégration par parties pour se ramener au Th de Gilbarg-Trudinger. Pour cela il faut un bord lisse et la notion de trace pour appliquer la formule d'intégration par parties ou formule de Stokes.

a) $(\Omega, g) \in C^\infty$ avec $\partial\Omega \in C^\infty$.

b) les solutions $u \in H_1^2(\Omega) \Rightarrow \text{trace}, Tr(u)$.

2-Le résultat est local dans du global, sur tout Ω . (en particulier, ils obtiennent une sorte d'inégalité de Sobolev à poids).

Pour ce qui nous concerne : on prend $(M, g) = (\Omega, g) \in C^\infty$, avec un bord quelconque, qui n'est pas forcément régulier. Que se passe-t-il ?

1-Dans le cas négatif : sous-critique et critique et $\partial\Omega \notin C^\infty$ bord non régulier :

On donne des conditions pour avoir un résultat local, pour qu'on conserve l'inégalité locale.

a) $u \in C^{2,\alpha}$, $\alpha > 0$ (préfaiseau particulier), et $\partial\Omega \notin C^\infty$, bord non régulier : il n'y a plus de notion de trace et le bord n'est pas régulier. On ne peut pas utiliser la formule de Stokes et conserver la nature globale du problème.

Le problème d'Aviles-McOwen (posé au sens faible, au sens des distributions), est alors : pas bien posé, n'est pas posé correctement, il n'est pas défini.

b) On a donné des conditions suffisantes pour avoir le résultat de compacité locale.

c) Le résultat est local et obtenu de manière locale : dans des cartes. Au début de la procédure on a : dessin + flèche. cartes normales.

La théorie des catégories commence avec l'observation que de nombreuses propriétés des systèmes mathématiques peuvent être unifiées et simplifiées par des dessins avec des flèches.

d) La technique blow-up. On obtient une estimation a priori du type Harnack : un th de la moyenne a priori. Voir tout au début du livre de Gilbarg-Trudinger, pour les fonctions harmoniques : *solid mean value inequalities*.

2-Pour ce qui concerne le cas négatif supercritique et critique (non-linéarité exponentielle), dimension $n \geq 2$, (aussi $n = 1$) : ici le bord peut être régulier ou non : $\partial\Omega \in C^\infty$ ou $\partial\Omega \notin C^\infty$, bord régulier ou non :

a) On donne des conditions pour avoir un résultat de majoration locale : $u \in C^{2,\alpha}$, $\alpha > 0$ (préfaiseau particulier).

Avec nos conditions, ce n'est pas le même type d'équation. Pour nous c'est supercritique. De plus le Problème d'Aviles-McOwen n'est pas bien défini ici pour l'Eq. supercritique et critique (non-linéarité exponentielle).

Avec la condition $\partial\Omega \notin C^\infty$, le problème d'Aviles-McOwen n'est pas bien posé et n'est pas défini.

b) Dans ce cas (négatif supercritique et critique, non-linéarité exponentielle), le problème n'implique pas Gilbarg-Trudinger. Il faut faire un changement de fonction $z = e^u$.

b) il faut faire l'intégration par parties pour z et avoir la majoration locale de l'intégrale de z^2 , ce qui correspond à l'intégrale locale de u^α dans le problème d'Aviles-McOwen.

c) Principe d'Harnack, les solutions u peuvent changer de signe.

d) Le résultat est local et obtenu de manière locale : dans des cartes. (On construit une sous-variété Riemannienne compacte à bord C^∞ d'une variété Riemannienne, à partir de la carte : image réciproque d'une boule fermée de \mathbb{R}^n , par exemple : smooth C^∞ compact Riemannian submanifold with boundary of a Riemannian manifold (of dimension n in dimension n)).

Dans ce point, on a : dessin + flèche : La théorie des catégories commence avec l'observation que de nombreuses propriétés des systèmes mathématiques peuvent être unifiées et simplifiées par des dessins avec des flèches.

Les articles en question sont :

RÉFÉRENCES

- [1] P. Aviles. R.C. McOwen. Conformal deformation to constant negative scalar curvature on noncompact Riemannian manifolds. J. Differential Geom. 27(2) : 225-239 (1988)..
 [2] S.S.Bahoura. Différentes estimations du $\sup u \times \inf u$ pour l'équation de la courbure scalaire prescrite en dimension $n \geq 3$. J. Math. Pures Appl. (9), 82 (1) (2003), pp. 43-66

////////////////////////////////////
 Quelques remarques sur les 2 premiers articles : "Differentes estimations..." de 2003 et "Majorations..." de 2004 :

- I) Remarques sur l'article "Differentes estimations" : 2003 : sur une variété Riemannienne :
- 1) théorème 1 : cas négatif sous-critique et critique, cas positif sous-critique :
 - a) Blow-up.
 - b) compacité locale.
 - c) La variété peut posséder un bord non nécessairement régulier : smooth C^∞ à l'intérieur et pas forcément smooth au bord.
 - d) Estimation a priori du type Harnack : th de la moyenne a priori.
 - 2) théorème 2 : cas négatif supercritique :
 - a) majoration locale.
 - b) principe d'Harnack.
 - c) cas compact sans bord : existence par le degré topologique de solutions topologiques : degré =+1.(Pour le sous-critique positif aussi on a un résultat d'existence avec un potentiel V , voir YY.Li pour le degré =-1). **C'est une conséquence.**
 - 3) théorème 3 : cas positif.
 - a) Minoration de $\sup \times \inf$.
 - b) inégalité optimale.
 - 4) théorème 4 ou proposition : cas positif.
 - a) 2-sphère.
 - b) Minoration de $\sup + \inf$
 - c) inégalité optimale.
- II) Remarques sur l'article "Majorations..." : 2004 : sur un ouvert borné de \mathbb{R}^n :
- 1) théorème 1 et corollaire 1 : Cas positif, sous-critique tendant vers le critique. Eq.Lane-Emden-Fowler.
 - a) estimation asymptotique...Soit, le contrôle du \sup : inégalité asymptotique. Soit la constante de majoration : constante asymptotique.
 - b) corollaire 1 : inégalité du type $(\sup)^\alpha \times \inf, \alpha \in (0, 1)$.
 - c) critère pour avoir une inégalité du type $\sup \times \inf$: corollaire 1. Critère d'un nouveau type.(en général on a des critères de compacité).
 - 2) théorème 2 et corollaire 2 : cas critique :
 - a) inégalité du type $(\sup)^{1/3} \times \inf$ en dimension 3.
 - b) potentiel V lipschitzien non C^1 en dimensions 3 et 4.
 - c) avec une deuxième contrainte : inégalité optimale $\sup \times \inf$ en dimension 4.
 - d) Critère de compacité : quand les constantes de Lipschitz $A_i \rightarrow A > 0$. **C'est une conséquence.**
 - e) Volume local = Energie locale borné(e). **C'est une conséquence.**
 - f) \sup local majoré si \inf minoré par $m > 0$ avec constante de Lipschitz $A_i \rightarrow 0$. Critère de compacité.
 - g) Inégalité de Harnack implicite pour une suite. **C'est une conséquence.**
 - 3) théorème 3 : cas critique : cas radial :
 - a) inégalité du type $(\sup)^\alpha \times \inf$.
 - 4) théorème 4 : perturbation de l'équation par un terme sous-critique : Eq. de Schrodinger :
 - a) inégalité optimale.

b) Energie locale bornée. C'est une conséquence.

Les articles en question sont :

RÉFÉRENCES

- [1] S.S.Bahoura. Différentes estimations du $\sup u \times \inf u$ pour l'équation de la courbure scalaire prescrite en dimension $n \geq 3$. J. Math. Pures Appl. (9), 82 (1) (2003), pp. 43-66
- [2] S.S.Bahoura. Majorations du type $\sup u \times \inf u \leq c$ pour l'équation de la courbure scalaire sur un ouvert de \mathbb{R}^n , $n \geq 3$. J. Math. Pures Appl.(9) 83 2004 no, 9, 1109-1150.

//

Sur la dimension 4 : voir le print "Cas d'existence de solutions d'EDP".

I) Inégalité de Harnack avec 2 contraintes liant u et V , voir ci-dessus. Exemples : voir Brezis-Merle, corollaire 4, la contrainte de masse, $\int_{\Omega} |V|e^u dx \leq \epsilon_0 < 4\pi$, il y a deux contraintes liant u et V , l'Eq et la contrainte de masse, on a $\|u^+\|_{L^\infty} \leq c < +\infty$, cela veut dire que si $u \geq -M > -\infty$, on a la compacité locale. Or ceci peut s'interpréter aussi comme $\sup_K u \leq c(\inf_{\Omega} u) < +\infty$.

II) On a écrit qu'il y a une inégalité de Harnack pour une suite (u_i) relativement à une suite (V_i) , telle que $0 < a \leq V_i \leq b < +\infty, \|\nabla V_i\|_{\infty} \leq A_i \rightarrow 0$:

$$\forall K \subset\subset M, \exists +\infty > c(\cdot, K, M, g) > 0, \sup_K u_i \leq c(\inf_M u_i, K, M, g),$$

la fonction $m \rightarrow c(m, K, M, g)$ est décroissante de $m > 0$. Il se peut que la suite soit très longue, dense, comme \mathbb{Q} dans \mathbb{R} .

Si on considère l'ensemble : $E = \{u_i \in C^{2,\alpha}(M), u_i > 0, \Delta u_i + \frac{1}{6}R_g u_i = V_i u_i^3, 0 < a \leq V_i \leq b < +\infty, \|\nabla V_i\|_{\infty} \leq A_i \rightarrow 0\}$, ou tout simplement, $E = \{u_i\}$, la suite, alors :

$$\forall K \subset\subset M, \exists +\infty > c(\cdot, K, M, g) > 0, \forall u \in E, \sup_K u \leq c(\inf_M u, K, M, g).$$

la fonction $m \rightarrow c(m, K, M, g)$ est décroissante de $m > 0$.

Si on prend une autre suite v_i relativement à une suite W_i avec les mêmes hypothèses, en notant $F = \{v_i\}$, on a :

$$\forall K \subset\subset M, \exists +\infty > \tilde{c}(\cdot, K, M, g) > 0, \forall u \in F, \sup_K u \leq \tilde{c}(\inf_M u, K, M, g).$$

la fonction $m \rightarrow \tilde{c}(m, K, M, g)$ est décroissante de $m > 0$.

Exemples :

1) Densité, il se peut que l'ensemble E soit très "dense", comme \mathbb{Q} dans \mathbb{R} . Et le complété de E soit consistant comme \mathbb{R} par rapport à \mathbb{Q} , ou les fonctions C_c^∞ à support compact dans les Sobolev. Il faut voir les complétés pour les normes $C^{2,\alpha}(M), C^{1,\alpha}(M), C^{0,\alpha}(M), C^0(M)$.

2) Les fonctions Harmoniques, on connaît pas bien la taille de cet ensemble, il se peut qu'il soit de "mesure nulle" dans un espace plus grand. Comme \mathbb{Q} dans \mathbb{R} . Bien qu'il soit consistant.

3) L'inégalité de Harnack de Siu, pour l'Equation de Monge-Ampère, portant sur les fonctions φ_t indexée par un paramètre $t \in [\epsilon, t_0]$. Indexation et inégalité de Harnack.

4) Cela dépend de l'ensemble des solutions, ici, on a pris E , on a bien une inégalité de Harnack pour les éléments de E .

RÉFÉRENCES

- [1] Bahoura. S.S. Cas d'existence de solutions d'EDP. arXiv.

Sur le print 2024 : Harnack inequalities for solutions of prescribed scalar curvature type equations :

1) Blow-up, technique blow-up, ou technique éclatement et éclatement : plusieurs types d'éclatements.

2) Technique moving-sphere. symétrie sphérique. Enroulement.

3) Tenseur de Weyl : n'y apparaît pas, n'y intervient pas, c'est dû à l'éclatement et à l'enroulement. Pas de conditions sur le tenseur de Weyl. Éclatement et Enroulement.

4) Conditions de platitude du potentiel V : n'y apparait pas, n'y intervient pas, c'est du à l'eclatement et à l'enroulement. Pas de condition sur le potentiel V . Eclatement et Enroulement.

5) On a bien une fonction $m \rightarrow c(m)$ décroissante de $m > 0$, mais cette fonction, qui, apres avoir fait l'eclatement, (apres avoir introduit le coefficient r_k de l'eclatement), $c(r_k \inf_M u_k)$, n'est plus decroissante, on ne connait pas sa monotonie. Il y a rigidité dans(le sens) la torsion (rigidité à la torsion).

On a :

5)a) relation ouverte : $\sup \times \inf$, pas d'enroulement dans la rigidité. Enroulement et torsion.

5)b) relation semi-ouverte : $\sup = c(\inf)$, avec c decroissante, enroulement dans la rigidité. Enroulement.

5)c) relation semi-ouverte avec eclatement : $(\sup)^{1-\epsilon} = c(\frac{\inf}{(\sup)^\epsilon})$, la fonction finale c n'est plus decroissante, rigidité dans(le sens) la torsion et de l'enroulement. Pas de torsion, pas d'enroulement. Rigidité.

5)b) est plus faible que 5)a) et 5)c) est encore plus faible que 5)b).

5)c) : Rigidité.

////////////////////////////////////

Sur les Pbs du type Brezis-Merle et la compacité (eq de courbure scalaire)et le cas negatif pour l'Eq. de la courbure scalaire prescrite : groupes topologiques

On regarde les resultats de compacité d'une autre maniere : un autre point de vue

1) a) On peut considerer le groupe conforme $C(\Omega) = \{f \in C^2(\Omega, \Omega), f^*(g) = e^u g\}$. Ici, $C^2(\Omega, \Omega)$ est l'ensemble des transformations conformes de Ω vers Ω , avec condition de Dirichlet. Sans nuire à la generalité : se donner f est equivalent à la donnée de u avec condition de Dirichlet.

Dans le cas $g = \delta$, **Cet ensemble ($C(\Omega)$) n'est pas bien defini, car $Scalaire(f^*(\delta)) = Scalaire(\delta)of \equiv 0$, alors que $Scalaire(e^u \delta) \neq 0$.** voir le livre de Hebey, isometrie riemannienne.

On suppose par exemple, que $C(\Omega)$ est bien defini(ce qui n'est toujours pas le cas), on a alors : resultat de compacité = injection compacte dans ce groupe topologique.

Cet ensemble est un groupe. Muni de la metrique ou norme essentielle locale (*sup local*), comme pour les distributions, il suffit de regarder au voisinage de l'element neutre, qui est l'identité. Ce groupe devient topologique.(en réalité la topologie réelle est la topologie compacte-ouverte, voir le livre de Hebey).

La compacité pour $u > 0$ avec condition de Dirichlet, implique la compacité pour f . Ceci implique que ce groupe topologique devient compact. C'est un groupe de Lie. On a alors une mesure de Haar.

b) Dans le cas de l'Eq. de la courbure scalaire prescrite (cas negatif), on a la compacité locale des $u > 0$ dans $C(M) = \{f \in C^2(M, M), f^*(g) = u^{4/(n-2)}g, u > 0\}$, implique la compacité locale des f . Le groupe est topologique (comme pour les distributions, au voisinage de l'element neutre, l'identité, puis par multiplication), ce groupe topologique devient localement compact. d'ou l'existence d'une mesure de Haar. Il est alors possible de faire de l'analyse sur ce groupe de Lie localement compact.

Le cas negatif de l'eq. de la courbure scalaire prescrite : On note R_g la courbure scalaire

Le groupe topologique :

$C(M)$ est **un groupe de Lie localement compact**

$R_{f^*(g)} = R_g of$, si $R_g of \in [a, b] \subset]-\infty, 0[$, $\|\nabla(R_g of)\| \leq A$, $C(M)$ en tant groupe topologique et la compacité locale implique que c'est un groupe localement compact.

$$f \in C(M) \Rightarrow \exists u > 0, f^*(g) = u^{4/(n-2)}g$$

On suppose que les $u > 0$ sont tels que : $R_{u^{4/(n-2)}g} = V$ des hypotheses de compacité locale : $V \in [\tilde{a}, \tilde{b}] \subset]-\infty, 0[$, $\|\nabla^\alpha V\|_\infty \leq \tilde{A}$. Pour chaque diffeomorphisme f , il existe un $u > 0$ tel que V soit comme ci-dessus. Il se peut qu'il existe plusieurs $u > 0$, mais on suppose que parmi les $u > 0$ il y en a un tel que les hypotheses sur V ci-dessus soient vraies. Alors, il y a compacité locale et le groupe topologique $C(M)$ est alors localement compact.(Il se peut que $C(M)$ soit reduit a un seul element $\{id\}$, qui est compact, donc on peut supposer qu'il a d'autres elements).

Pour voir si il y a compacité locale, on se place au voisinage de chaque element $f_0 \in C(M)$, ce qui veut dire les conditions sur $R_g \circ f$ sont vérifiées pour f dans le voisinage de f_0 , alors les $u > 0$ qui proviennent des f dans un voinsage de f_0 fixé, sont localement compact. On a la compacité avec les conditions suivantes sur $R_g : R_g \in [a', b'] \subset]-\infty, 0[$, $\|\nabla R_g\| \leq A'$. Alors au voisinage de $f_0 \in C(M)$, les conditions sur $R_g \circ f$ ci-dessus sont vérifiées.

D'après le livre de Hebey. La topologie sur $C(M)$ est la topologie compacte-ouverte. Or, ce qu'on a dit précédemment concerne la topologie $C_{loc}^1(M)$, or d'après Ascoli-Arzelà, on voit qu'on a directement la compacité si on met la topologie $C_{loc}^1(M)$. Il n'y a pas besoin du resultat de compacité locale des metriques conformes.

La topologie réelle est la topologie compacte-ouverte. La compacité locale est vraie si on arrive a prouvé la compacité dans $C_{loc}^0(M)$. Alors, les conditions sur R_g sont : $R_g \in [a', b'] \subset]-\infty, 0[$. (Il ne faut pas supposer C^1 , car on a la compacité locale directement, sans passer par les metriques conformes).(voir, cas negatif, Bahoura).C'est une consequence.

On a aussi : sa s'applique aussi à :

a) En dimension 2, dans le cas négatif, sur une surface Riemannienne de courbure $R_g \in [a', b'] \subset]-\infty, 0[$. L'eq est : $\Delta u + R_g = V e^u$, $\Delta = -\nabla^i(\nabla_i)$, $V = R_g \circ f \in [a', b'] \subset]-\infty, 0[$, ici, la surface n'est pas forcément sans bord, de bord non necessairement regulier. Ici, R_g n'est pas constante negative forcement, elle peut l'etre si la surface n'est pas fermée ou de bord non regulier.(voir,cas negatif, Bahoura). C'est une consequence.

b)Ca ne marche pas forcément pour un potentiel quelconque, car $V = R_g \circ f$ et il faut controler f , ce qui n'est pas possible. Sauf le cas constant : $R_g \equiv constante < 0$. En particulier c'est vrai pour le resultat de YY.Li, sur une surface Riemannienne compacte sans bord de courbure scalaire constante stric.negative.(voir, cas negatif constant, surface fermée, YY.Li, Harnack inequality, the method of moving-plane 1999). Ou bien voir le livre d'Aubin, dans ce cas, (surface fermée et $R_g = constante < 0$, la solution est unique, il y a une seule solution, c'est $u = 0$, dans ce cas c'est le groupe d'isometries, la surface est compacte sans bord, il est compact). C'est une consequence.

c) Pour ce qui est du resultat de compacité locale de Brezis-Merle. Il faut consider une surface Riemmanienne, une metrique g dans le cas positif (toute surface Riemannienne est loc.conf.plat, on prend un voisinage dans lequel on peut appliquer le cas du changement de metrique conforme, conf.plat) :

On a :

$$\varphi^*(g) = e^v \delta, C(\Omega) = \{f \in Diff(\bar{\Omega}), f^*(g) = e^u g, \}$$

avec condition de Dirichlet. Avec $R_g \in [a, b] \subset]0, +\infty[$. c'est une consequence.

d) Avec ce procédé, c'est vrai pour l'Eq. de Yamabe.avec condition de Dirichlet $u = 1$ sur le bord. Ou variété compacte sans bord, (voir cas positif, YY.Li, M.Zhu, L.Zhang, C.C.Chen-C-S.Lin, T.Aubin, Bahoura).C'est une consequence.

Ce procédé de comapcié de diffeomorphismes, fonctionne si on considere une variété fermée ou une variété ouverte. Par contre pour une variété à bord, il y a un probleme, soit on a la compacité sur toute la variété y compris au voisinage du bord, soit c'est pas possible. Car, on ne peut pas considerer le bord, puis se limiter à l'interieur, car une base de voisinage qui engnedre les voinsange de $f_0 \in Diff(\bar{\Omega})$, peuvent contenir une partie du bord, donc, il faut avoir la compacité au voisinage du bord (pour la metrique de la variété, meme en dimension 2, meme si loc.conf.plat, dès qu'on se place au voinsange du bord, on n'a pas forcement une metrique du voisinage du bord plate), et si on considere le bord, il faut avoir la compacité au voinsange du bord.

Pour une variété fermée M (sans bord), la topologie de $Diff(M)$ est connue, il suffit d'avoir la compacité dans $C^0(M, M)$.

Pour une variété ouverte, de meme, on $C_{loc}^0(M, M)$.

Par contre pour une variété à bord, on ne peut pas considerer le bord inclus, et faire de la convergence dans C_{loc}^0 . Car on considere $f_0 \in Diff(\bar{\Omega})$, le bord est pris en compte, donc, pour la convergence, on a besoin de l'information au voisinage du bord.

e) En dimension 2, une surface compacte fermée c'est la sphere, il se peut que ca blow-up, alors que, par exemple, le resultat d'Aubin, la compacité, c'est precisement, pour une variété

fermée non conf.diffeo. a la sphere (en dimension $n \geq 3$). En dimension 2, il n'y a qu'une possibilité, c'est precisement la sphere de dimension 2.

De plus, dans le cas positif, on le sup depend de l'inf. Et c'est la sphere. le probleme ne se pose pas directement en prenant $R_g \in [a, b] \subset]0, +\infty[$.

f) On a dit que le probleme ne se pose pas aussi, avec des conditions sur le gradient de R_g , car, pour un diffeomorphism, f , il faut controler f en norme C^1 , c'est pas possible. Or les conditions, doivent etre prise sur $V = R_g \circ f$, pour qu'on ait des conditions sur V d'ordre C^1 , il faut des conditions d'ordre C^1 sur f , or ceci n'est pas forcement possible. La seule possibilité d'utiliser f est que $R_g \equiv \text{constante} \neq 0$, alors $R_g \circ f = \text{constante} \neq 0$, alors $\nabla(R_g \circ f) = 0$.

g) Les conditions les plus naturelles sont $R_g \in [a', b']$, dans le cas positif en dimension 2, ca ne suffit pas et ca ne se pose pas, car sup depend de inf, et c'est sur la sphere, il se peut que ca blow-up.

Par contre en dimension $n \geq 3$, c'est possible sur une variété fermée non conf.diffeomorph. à la sphere, $R_g \equiv 1$, Eq. de Yamabe, resultat de, YY.Li-M.Zhu, Druet, Marques, Schoen, Aubin.(loc.conf.plat et non loc.conf.plat, non conf.diffeo.à la sphere).

h) Il y a le cas negatif où c'est possible avec la condition $R_g \in [a', b'] \subset]-\infty, 0[$ (et/ou) en particulier, $R_g \equiv \text{constante} = a' = b' < 0$, en dimension 2 et en dimension $n \geq 3$. (voir, cas négatif, variété non necessaitemnt à bord regulier en dimension $n = 2$ et $n \geq 3$, Bahoura). C'est une consequence.

i) Brezis-Merle et C.Li-W.Chen, en prenant une metrique de la forme : $\varphi^*(g) = e^v \delta$ avec $R_g \equiv k = \text{constante} > 0$. avec condition de Dirichlet. L'equation devient, $f^*(g) = e^u g$:

$$\Delta_g u + R_g = R_g \circ f e^u,$$

avec condition de Dirichlet. Ici, $R_g = k > 0$. Il y a au moins une solution $f = id$ et $u = 0$.

$$\Delta_{\varphi^*(g)}(u \circ \varphi) + (R_g \circ \varphi) = (R_g \circ f \circ \varphi) e^{u \circ \varphi},$$

avec condition de Dirichlet. On peut ecrire :

$$\Delta_{\varphi^*(g)}(u \circ \varphi) + k = k e^{u \circ \varphi},$$

avec condition de Dirichlet. Avec Ω domaine C^2 au moins. Comme $\varphi^*(g) = e^v \delta$.

L'equation devient :

$$\Delta_\delta(u \circ \varphi) + k e^v = k e^v e^{u \circ \varphi},$$

avec condition de Dirichlet. On elimine le terme $k e^v$ en resolvant un probleme de Dirichlet.

Cette nouvelle equation sur un domaine au moins C^2 de \mathbb{R}^2 , permet d'avoir la compacité jusqu'au bord.

Donc le groupe conforme $C(\Omega)$ est compact, si le th. de Myers-Steenrod est vrai pour la variété à bord, y compris le bord.

Dans l'article, "Compactness of the set of solutions to elliptic equations in 2 dimensions", le domaine Ω est étoilé par rapport à un point et de classe au moins C^2 . On a la compacité dans ce cas.

Remarque : ici aussi il y a un probleme avec le bord. On ne sait pas si le theoreme de Myers-Steenrod est vrai pour une variété à bord, bord compris. Donc, ce resultat, la compacité de $C(\Omega)$, n'est pas vrai(e) pour les domaines à bord, bord compris.

2) Pour ce qui concerne les resultats sur les problemes du type Brezis-Merle, d'habitude on considere des espaces vectoriels normés complets ou Banach, ici, pour ce type d'eq. Il faut considerer des groupes topologiques. On a alors l'injection compacte de $e^u \ni L^1 \hookrightarrow L^\infty$, par abus de language, considerer $u > 0$ c'est considerer f la transformation conforme.

Donc, pour ce qui concerne le Probleme du type Brezis-Merle on a :

Dans le groupe topologique $C(\Omega)$, qu'on suppose bien defini (voir point i) ci-dessus, ce qui précède) :

En termes de u :

$$L^1(e^{(\cdot)}) \hookrightarrow L^\infty \text{ est une injection compacte}$$

ou bien en termes de f :

$L^1(Jac(\cdot)) \hookrightarrow L^\infty$ est une injection compacte

Dans le print "About Brezis-Merle problem with Lipschitz condition". Le domaine est au moins de classe C^2 , s'il n'est pas étoilé par rapport à un point, on ne borne pas forcément le volume, mais on a l'injection compacte. En termes de u il y a compacité. Mais en termes de f il n'y a pas de compacité.

Pour la structure de groupe des u :

Remarques :

1) Chaque u est associé à un f un difféomorphisme, 0 est associé à id ($n = 2$), 1 est associé à id ($n \geq 3$) :

$$u_1 \star u_2 = u_2 \circ f_1 + u_1, \quad n = 2, \quad \text{et} \quad u_1 \star u_2 = u_2 \circ f \cdot u_1, \quad n \geq 3.$$

La loi de composition \star n'est pas forcément commutative.

On a : $u \star v = v \circ f + u$, si on essaie de prouver que le groupe est topologique, on doit voir si $(u, v) \rightarrow u \star v$ est continue, or il y a le difféomorphisme f qu'on ne peut pas forcément contrôler. Soit en L^∞_{loc} , donc c'est lié à la compacité au voisinage du bord. Soit en L^∞ , c'est lié au th. de Myers-Steenrod. De même pour l'application inverse, $u \rightarrow u^{-1} = -u \circ f$.

Aussi, on ne peut pas forcément le prouver localement, (quand on a $\|df\| \leq c < +\infty$), car quand on écrit $f(B_1) \subset B_2$, pour des voisinages, B_1 de x_0 et B_2 de $f(x_0)$, on a pas forcément des voisinages géodésiquement convexes, car :

a) les métriques changent, quand on les restreint à B_1 et B_2 , $i_1^*(g), i_2^*(g)$ avec, $i_1 : B_1 \rightarrow \bar{\Omega}, x \rightarrow x, i_2 : B_2 \rightarrow \bar{\Omega}, x \rightarrow x$, ce n'est plus la métrique de départ g , alors qu'il faut considérer la métrique g .

b) au voisinage du bord, on n'a pas le th. des voisinages géodésiquement convexes.

2) On regarde le groupe comme "généralisé" par les éléments u . Les métriques conformes. C'est un abus d'écriture : on considère les u associées aux $f \in C(\Omega)$, ou bien les métriques conformes.

3) Comme on l'a déjà dit, en dimension 2, une surface compacte est isomorphe à la sphère. Il n'y a qu'une possibilité la topologie et la géométrie de la sphère, pour laquelle il y a l'inégalité sup, inf. On peut dire que dans le cas positif, en dimension 2, ça ne se pose pas, la compacité, il se peut que ça blow-up. En dimension $n \geq 3$, il y a les cas non-conf. diffeom. à la sphère et non.loc.conf.plat. pour lesquelles il y a possibilité de compacité.

Sur la symétrie : pourquoi ?

a) On considère un système : il est régi par des équations. Par exemple, Kaluza-Klein ou supercordes : eq. de Yamabe et eq. du type courbure scalaire prescrite (cas potentiel non constant).

b) Maintenant, on considère plusieurs points de vue du système : cela veut dire : point de vue=symétrie en physique ou invariance=en math faire agir une transformation=d'autres points de vue du système.

Le point a) précédent veut dire qu'on considère un système en lui-même sans actions.

b-1) Une théorie physique est dite symétrique si l'eq. du système prend en compte la particule et son symétrie. Par exemple, ce qu'on vient de voir ci-dessus. l'eq. de la courbure scalaire prescrite avec R_g et $V = R_g \circ f, f$ la symétrie physique ou transformation conforme. On a bien une équation qui prend en compte x et $f(x)$.

b-2) Par exemple, en théorie des cordes ou supercordes, la supersymétrie, établit un lien entre des particules de spin entier et des particules de spin demi-entier. C'est un exemple concret d'apparition de la symétrie physique.

b-3) Le but est de déterminer les caractéristiques physique du système : propriétés du système : en d'autres termes, les caractéristiques du groupe de symétrie puisqu'il concerne un même système. Par exemple, le cas de la sphère : le groupe de symétrie ici est le groupe conforme : il est non compact.

b-3-1) La dimension 2, une surface fermée c'est isomorphe à la sphère : groupe conforme "de dimension infinie"= groupe conforme non-compact. Aussi, la relation ou inégalité de Harnack sup, inf.

b-3-2) Par exemple, ce qu'on a vu ci-dessus, dans le cas negatif. groupe conforme est localement compact : le systeme est localement compact, rigide, epais, consistant, homogene, localement.

b-3-3) Par exemple, le cas positif, eq. Yamabe, cas non loc.conf.diff.à la sphere, le groupe conforme est compact : le systeme est compact, rigide, epais, consistant, homogene, globalement.

b-3-4) La compacité locale (cas negatif et existence de mesure de Haar, le systeme dans cas est mesurable) et la compacité (cas positif, non-conf.diffeomorph a la sphere) : sont des caracteristiques du systeme physique avec symetrie physique ou invariant ou quand fait agir des transoformations conformes ou plusieurs poins de vues.

b-3-5) De meme pour les inégalités de Harnack sup, inf quand on n'a pas la compacité. En particulier en absence ou presence de symetrie. (par exemple l'eq. Yamabe avec $R_g = 1$ en presence de symetrie on a encore $V = R_g \circ f = 1$, c'est caché. Mais on peut consider l'eq. de Yamabe en absence de symetrie aussi).

Si on considere Kaluza-Klein ou cordes ou supercordes en presence de symetrie (c'est a dire considerer le groupe conforme, c'est a dire l'eq. de la courbure scalaire prescrite), la seule possibilité de combiner le tout est de considerer l'eq. de Yamabe.

c)

c-1) Dans Kaluza-Klein ou cordes ou supercordes : il y a 2 types de symetries. Les symetries dues à la gravitation, elle sont incorporées dans l'eq. puisqu'on a consideré la gravitation dans les equations : rotations, translations, groupe de Lorentz. Et la symetrie quantique, due aux champs exterieurs, comme l'electromagnetisme, ou Klein-Gordon, Yang-Mills. La symetrie quantique est dite symetrie de jauge, ici, c'est la symetrie conforme. Cela se passe comme pour la theorie conforme des champs de Liouville en dimension 2, le groupe conforme est le groupe de jauge ou groupe de symetrie quantique.

On voit alors, que faire agir une symetrie dans la theorie de Kaluza-Klein, c'est considerer, l'eq. du probleme, comme l'eq. de Kaluza-Klein ou cordes ou supercordes et l'eq. de la courbure scalaire prescrite qui est l'eq. de l'invariant conforme ou de jauge.

Ce qu'on a dit avant, cela revient a consider l'eq. de Yamabe.

La supersymetrie est l'unification des 2 types de symetries ou ce qui revient à dire, considerer l'eq. de Yamabe. Comme on l'a dit precedemment, cette symetrie lie les particules de spin entier (les bosons) et les particules de spin demi-entier (les fermions).

c-2) Quand il n'y a pas de symetrie, on dit qu'il y a brisure de symetrie. Cela revient a considerer le systeme en lui-meme, sans actions de groupe conforme ou de symetrie conforme. Ou si on veut, l'eq. de Yamabe ou l'eq. du type courbure scalaire prescrite.

////////////////////////////////////

2. QUELQUES PROBLEMES :

Concernant les inégalités de Harnack :

Fixant un minorant $m > 0$, on a une relation entre $\sup_K v$ et m pour toute $v > 0$ relativement a un W avec des conditions a priori sur W , v et W sont liés par une equation ou plusieurs equations. Or, en prenant le minorant $m = \inf_M u > 0$, on a l'inegalité pour $v > 0$ or $u > 0$ déjà une solution du probleme, donc $\sup_K u$ est fonction de $\inf_M u$ et des autres paramètres.

Pour l'equation de la courbure scalaire prescrite en dimensions 3 et 4 :

a) En dimension 3, on a la dependance explicite du sup en fonction du inf,

$$(\sup_K u)^{1/3} \times \inf_M u \leq c.$$

b) En dimension 4, on a une estimation a priori. On plus on a des exemples pour ce cas.

En general, dans le cas d'une variété Riemannienne M de dimension 4, on a une estimation a priori. on peut se ramener a une estimation du sup en fonction du inf en ecrivant :

$$\sup_K u \leq c(a, b, \inf_M u, K, \Omega),$$

pour toute $u > 0$ solution de l'équation de la courbure prescrite en dimension 4 sur M , relativement à V (Lipschitzienne) vérifiant :

$$\|\nabla V\|_\infty \leq \frac{3a\sqrt{a}}{32e^2\sqrt{2}} \inf_M u,$$

et,

$$0 < a \leq V \leq b < +\infty,$$

En effet, $u > 0$ et V sont liés par l'équation, on peut supposer que le gradient de V et $\inf_M u$ sont aussi liés, ici on a deux équations liant $u > 0$ et V , une contrainte de plus. On a des exemples quand $\|\nabla V_i\|_\infty \leq A_i \rightarrow 0$ et $\inf_M u_i \geq m > 0$, on a une estimation locale uniforme.

Ici, la constante $k(a) = \frac{32e^2\sqrt{2}}{3a\sqrt{a}}$ entre $\min_M u$ et la norme du gradient est plus grande que dans le cas plat (ouvert de \mathbb{R}^4). Il faut faire la preuve pour $\min_M u \geq m > 0$, car on doit éliminer des termes en $o(1)$. Dans le cas d'un ouvert de \mathbb{R}^4 , la constante $k(a) = \frac{8e^2\sqrt{2}}{3a\sqrt{a}}$.¹

Remarque : Dans le cas d'un ouvert Ω de \mathbb{R}^4 , la deuxième contrainte est "vérifiée" (après blow-up), dans l'article de C.C.Chen et C.S.Lin, si on suppose $V \in C^2$ uniformément. Ils obtiennent une inégalité entre $\nabla V(y_i)$ et $[u_i(y_i)]^{-1}$, dans ce cas ils obtiennent l'inégalité optimale $\sup \times \inf$. (les points y_i sont les points blow-up).

i) Un exemple, ce résultat s'applique lorsque $V \equiv \text{constante} > 0$. On retrouve le résultat de YY.Li et L. Zhang, eux obtiennent l'inégalité optimale $\sup \times \inf$.

ii) Un autre cas, on l'a dit ci-dessus, c'est celui où $\|\nabla V_i\|_\infty \leq A_i \rightarrow 0$ et $\min_M u_i \geq m > 0$, on obtient une estimation locale uniforme.

iii) On a un résultat analogue à celui de Brezis-Merle en dimension 2, en dimension 4 : pour deux suites $(u_i), (V_i)$ solutions de l'équation de la courbure scalaire prescrite en dimension 4, $0 < a \leq V_i \leq b$ et $\|\nabla V_i\|_\infty \leq A_i \rightarrow 0$, alors $u_i \geq m > 0 \Rightarrow \sup_K u_i \leq c(a, b, (A_i), m, K, M)$. En particulier, si on prend $m = \inf_M u_i > 0$, on a l'inégalité de Harnack implicite, $\sup_K u_i \leq c(a, b, (A_i), \inf_M u_i, K, M)$ (La fonction $m \rightarrow c$ est décroissante de $m > 0$ et change en une autre fonction \tilde{c} si on remplace les suites (u_i, V_i) par une d'autres suites (v_i, W_i) avec des hypothèses similaires, et on obtient : $\sup_K v_i \leq \tilde{c}(\tilde{a}, \tilde{b}, (A_i), \inf_M v_i, K, M)$).

La formulation précédente en dimension 4 s'applique lorsqu'on suppose en x_0 point critique de $V > 0$ $V \in C^1(M)$. on fait la preuve avec $\min_M u \geq m > 0$ pour $v = u/\varphi$ avec $\varphi > 0$ duc changement de métrique conforme telle que $\tilde{Ricci}_{\tilde{g}}(x_0) = 0$, on obtient :

$$\exists c, R > 0, \quad \sup_{B_R(x_0)} v \leq c,$$

Donc,

1. Pour la preuve, comme c'est locale, on prend $x_0 \in M$, on fait un changement de métrique conforme $\tilde{g} = e^f g = \varphi^3 g$ de sorte que $\tilde{Ricci}_{x_0} = 0$, on a (voir le livre d'Aubin) $f(x_0) = 0$ et $\varphi(x_0) = 1$. On prouve l'estimation en supposant $\min_M u \geq m > 0$ pour la nouvelle fonction $v = u/\varphi$ pour $m > 0$ (car, voir l'article de la preuve du cas général en dimension 4, il y a des termes \tilde{Ricci}_{y_i} et $\tilde{R}_{\tilde{g}}(y_i)$, des termes en $o(1)$), comme $\varphi(x_0) = 1$, $\min_{B_{\tilde{g}}(x_0)} v \geq (\min_M u)/2 \geq m/2 > 0$. Comme on fait un changement de métrique conforme, au voisinage de x_0 , tout est de "l'ordre" de u et m car $\varphi(x_0) = 1$, $f(x_0) = 1$, l'exponentielle (en norme de matrices) est $(1 + \epsilon)$ -Lipschitzienne, on a changé de métrique, les majorants restent de l'ordre de $1 + \epsilon$ au voisinage de x_0 car $\varphi(x_0) = 1$, ($f(x_0) = 0$), et la constante $k(a)$ entre $\min_M u$ et la norme du gradient de V est plus grande.

On prouve alors, en supposant l'inégalité entre le $\min_M u$ et le gradient de V : $\min_M u \geq m > 0 \Rightarrow \sup_{B_{\tilde{g}}(x_0)} v \leq c \Rightarrow \sup_K u \leq c(a, b, m, K, M)$. Après on remplace m par $\min_M u$.

2. Concernant l'exponentielle dans la preuve du résultat ci-dessus. On commence par changer la métrique $d_g \rightarrow d_{\tilde{g}}$, on a un facteur $(1 + \epsilon)$, puis on considère \exp_y , l'exponentielle pour la métrique \tilde{g} , construite à partir d'une carte (Ω, ψ) normale en x_0 pour la métrique \tilde{g} , on passe de $d_{\tilde{g}}$ à $\|\psi \circ \exp\|_{\mathbb{R}^4}$, on a un majorant $(1 + \epsilon)$, puis on utilise le fait que $\frac{d}{dz}[z \rightarrow \exp_{x_0}(z)]|_{z=0} = id_{\mathbb{R}^4}$, c'est à dire que c'est vrai pour la différentielle de $\psi \circ \exp$ et par continuité des différentielle, (en y et z assez petits), on a un majorant $(1 + \epsilon)$, puis on utilise la norme matricielle sup des matrices et on écrit que : $\psi \circ \exp_y(z_1) - \psi \circ \exp_y(z_2) = \int_0^1 \partial_s [\psi \circ \exp_y(s(z_1 - z_2) + z_2)] ds = \int_0^1 [(\partial_z (\psi \circ \exp_y)(s(z_1 - z_2) + z_2)) \cdot (z_1 - z_2)] ds$ et on obtient ; $\|\psi \circ \exp_y(z_1) - \psi \circ \exp_y(z_2)\|_{\mathbb{R}^4} \leq (1 + \epsilon) \|z_1 - z_2\|_{\mathbb{R}^4}$, uniformément en y voisin de x_0 et $|z_1| \leq r, |z_2| \leq r, r > 0$ assez petit.

$$\exists c, R > 0, u(x_0) \leq \sup_{B_R(x_0)} u \leq c, \forall u > 0$$

Donc, on obtient une inégalité du type :

$$u(x_0) \leq c(x_0, V, \inf_M u, M, g),$$

pour toute solution $u > 0$ de l'équation de la courbure scalaire prescrite en dimension 4 relativement à un $V > 0$, $V \in C^1(M)$ fixé ayant le point x_0 comme point critique, $\nabla V(x_0) = 0$. Ou bien $V \in C^{1,\alpha}(M)$, $0 < \alpha \leq 1$, $0 < a \leq V \leq b < +\infty$ et $\|V\|_{C^{1,\alpha}} \leq A$ et $\nabla V(x_0) = 0$, on obtient :

$$\forall u > 0, u(x_0) \leq c(a, b, A, \alpha, x_0, \inf_M u, M, g).$$

Il y a des exemples de solutions de l'équation de la courbure prescrite en dimension 4 avec x_0 point où V est maximum et M compacte sans bord dans le livre d'Aubin.

Quand on prend les notations de YY.Li et L.Zhang : $(M, g) = (B_1(0) \subset \mathbb{R}^4, g)$ et $0 < V \in C^1(B_1(0))$ avec $\nabla V(0) = 0$, on obtient l'estimation a priori dans un voisinage de 0 en supposant le minimum uniformément minoré et aussi :

$$(5) \quad u(0) \leq c(V, B_1(0), g, \inf_{B_1(0)} u),$$

pour toute solution $u > 0$ de l'équation de la courbure scalaire prescrite en dimension 4 relativement à V avec les conditions précédentes ou $V \in C^{1,\alpha}(B_1(0))$ avec $0 < \alpha \leq 1$, $0 < a \leq V \leq b < +\infty$ et $\|V\|_{C^{1,\alpha}} \leq A$ et $\nabla V(0) = 0$.

$$(6) \quad \forall u > 0, u(0) \leq c(a, b, A, \alpha, \inf_{B_1(0)} u, B_1(0), g).$$

Pour l'équation de Yamabe en dimensions 5 et 6 :

c) En dimension 5, il y a une relation explicite entre $\sup_K u$ et $\inf_M u$,

$$(\sup_K u)^{1/7} \times \inf_M u \leq c.$$

d) En dimension 6, on a une estimation a priori et une relation non explicite entre $\sup_K u$ et $\inf_M u$. Pour toute solution $u > 0$ de l'équation de Yamabe en dimension 6 :

$$(7) \quad \sup_K u \leq c(K, M, g, \inf_M u).$$

Pour l'équation de Yamabe et du type Yamabe en dimension 4, on a l'inégalité :

$$(\sup_K u)^{1/3} \times \inf_M u \leq c.$$

Concernant l'article : "Some uniform estimates for scalar curvature type equations". En dimension 4, on a en plus de l'estimation a priori une dépendance non explicite du $\sup_K u$ en fonction du $\inf_\Omega u$:

$$(8) \quad \sup_K u \leq c(a, b, A, \alpha, K, \Omega, \inf_\Omega u),$$

pour le théorème 3

et,

$$(9) \quad \sup_K u \leq c(a, V, K, \Omega, \inf_\Omega u).$$

pour le théorème 4.

Soit (M, g) une variété Riemannienne compacte sans bord de dimension $n \geq 4$ et de courbure scalaire $S_g > 0$ partout sur M et orientable. Alors, voir le livre d'Aubin pour $\epsilon > 0$ assez petit $\epsilon < S_g$, l'équation $4\frac{(n-1)}{n-2}\Delta u + \epsilon u = u^{N-1}$, $u > 0$ a une solution et le resultat d'unicité dit que cette solution est unique. (Voir le livre d'Aubin, la fonctionnelle associée à cette equation possède un infimum atteint par cette solution unique). On a alors (voir aussi l'article de L. Veron et J.R. Licois et l'article sur Hal de J. Dolbeault, Esteban, Loss), une inégalité d'interpolation et une inégalité de Sobolev :

$\exists \epsilon_0 = \epsilon_0(n, M, g) > 0$, tel que pour $0 < \epsilon < \epsilon_0$ on ait :

$$\inf_{u \in H^1(M) - \{0\}} \frac{4\frac{(n-1)}{n-2} \int_M |\nabla u|^2 dV_g + \epsilon \int_M u^2 dV_g}{\left(\int_M |u|^N dV_g\right)^{2/N}} = \epsilon (\text{vol}(M))^{2/n},$$

Qu'on peut écrire :

Pour tout $u \in H^1(M)$, on a :

$$4\frac{(n-1)}{n-2} \int_M |\nabla u|^2 dV_g \geq \epsilon \left(\left(\int_M |u|^N dV_g \right)^{2/N} (\text{vol}(M))^{2/n} - \int_M u^2 dV_g \right),$$

ou encore,

$$\forall u \in H^1(M), 4\frac{(n-1)}{n-2} \|\nabla u\|_2^2 \geq \epsilon \left((\text{vol}(M))^{2/n} \|u\|_{2^*}^2 - \|u\|_2^2 \right) \geq 0,$$

avec $2^* = N = \frac{2n}{n-2}$ pour $n \geq 4$.

Finalement : il existe $C = C(n, M, g) > 0$ telle que :

$$\forall u \in H^1(M), \|\nabla u\|_2^2 \geq C \left((\text{vol}(M))^{2/n} \|u\|_{2^*}^2 - \|u\|_2^2 \right) \geq 0,$$

avec $2^* = N = \frac{2n}{n-2}$ pour $n \geq 4$.

On a une interpretation du point de vue de la physique de cette inégalité. Pour les inégalités isopérimétriques, on a une relation entre le perimetre et l'aire, du point de vue de la géometrie. Ici, on a une relation entre l'énergie et le N -volume pour une distribution Sobolev $H^1(M)$. Distributions, énergie (normes H^1) et N -volume généré par cette distribution.

2.1. Sur les problèmes du type sup \times inf :

1) Probleme de Li-Zhang :

Soit (M, g) une variété Riemannienne de dimension $n \geq 5$ de courbure scalaire S_g , on considere l'équation de Yamabe :

$$\frac{4(n-1)}{n-2} \Delta u + S_g u = u^{N-1}, \quad u > 0, \quad N = 2n/(n-2).$$

$\Delta = -\nabla^i(\nabla_i)$ l'operateur de Laplace-Beltrami.

a) Est il vrai d'avoir pour tout compact $K \subset M$,

$$\sup_K u \times \inf_M u \leq c(K, M, g)?$$

b) En particulier pour $n = 6$ (inégalité explicite), est il vrai qu'on a :

$$(\sup_K u)^\alpha \times \inf_K u \leq c, \quad 0 < \alpha \leq 1?$$

2) Soit (M, g) une variété Riemannienne de dimension 4 de courbure scalaire S_g , on considere l'équation de la courbure scalaire prescrite V :

$$\Delta u + \frac{1}{6} S_g u = V u^3, \quad u > 0.$$

$\Delta = -\nabla^i(\nabla_i)$ l'operateur de Laplace-Beltrami. On suppose :

$$0 < a \leq V_i \leq b < +\infty, \|\nabla V_i\|_\infty \leq A_i \rightarrow 0$$

a) Est il vrai que :

$$\exists \alpha \in (0, 1], (\sup_K u_i)^\alpha \times \inf_M u_i \leq c = c(a, b, (A_i)_i, K, M, g) ?$$

b) Qu'en est il du cas $(M, g) = (\Omega \subset \mathbb{R}^4, \delta)$?

c) (Résultat du type CC.Chen-CS.Lin du cas plat), qu'en est il si on suppose que V verifie :

$$0 < a \leq V_i \leq b < +\infty, \|\nabla V_i\|_\infty \leq A, \|\nabla^2 V_i\|_\infty \leq B ?$$

Plus précisément, a t on :

$$\exists \alpha \in (0, 1], (\sup_K u)^\alpha \times \inf_M u \leq c = c(a, b, A, B, K, M) ?$$

2.2. Probleme de Brezis-Li-Shafir :

Soit Ω un ouvert de \mathbb{R}^2 , ici, $\Delta = \partial_{11} + \partial_{22}$, on considere l'equation suivante :

$$-\Delta u = V e^u,$$

avec $V > 0$ et continue sur Ω .

A t on, pour tout compact $K \subset \Omega$:

$$\sup_K u + \inf_\Omega u \leq c = c(K, V, \Omega) ?$$

2.3. Problemes du type Brezis-Merle :

Soit Ω un ouvert regulier de \mathbb{R}^2 , ici, $\Delta = \partial_{11} + \partial_{22}$. On considere les equations suivantes :

$$-\Delta u - \epsilon(x_1 \partial_1 u + x_2 \partial_2 u) = |x - x_0|^{2\beta} V e^u, \quad \epsilon \in (0, 1], \quad x_0 \in \partial\Omega,$$

avec,

$$\beta \geq 0, \quad 0 \leq V \leq b, \quad |x - x_0|^{2\beta} e^u \in L^1(\Omega), \quad u \in W_0^{1,1}(\Omega).$$

a) Donner le comportement "blow-up" au bord et un critere de compacité des solutions en u .

b) Qu'en est il si V est Lipschitzienne ?

c) De meme, donner le comportement "blow-up" et un critere de compacité pour les solutions de :

$$-\Delta u - \epsilon(x_1 \partial_1 u + x_2 \partial_2 u) = |x - x_0|^{-2\alpha} V e^u, \quad \epsilon \in (0, 1], \quad x_0 \in \partial\Omega.$$

Ici $\alpha \in (0, 1)$ ou $\alpha \in (0, 1/2)$ et,

$$0 \leq V \leq b, \quad |x - x_0|^{-2\alpha} e^u \in L^1(\Omega), \quad u \in W_0^{1,1}(\Omega)$$

d) Qu'en est il si on suppose V Lipschitzienne ?

e) Memes questions avec le cas regulier ; equation elliptique avec poids holderien et singularité au bord :

$$-\Delta u - \epsilon(x_1 \partial_1 u + x_2 \partial_2 u) = (1 + |x - x_0|^{2\beta}) V e^u, \quad \epsilon \in (0, 1], \quad x_0 \in \partial\Omega,$$

avec,

$$1/2 > \beta \geq 0, \quad 0 \leq V \leq b, \quad e^u \in L^1(\Omega), \quad u \in W_0^{1,1}(\Omega).$$

RÉFÉRENCES

- [1] Agmon. 1957 ou 1959 sur les estimations a priori locales.
- [2] Agmon-Douglis-Nirenberg. 1959
- [3] Ambrosio. Fusco. Pallara. Functions of Bounded variations and Free Discontinuity problems. Oxford.2000.
- [4] T. Aubin. Some Nonlinear Problems in Riemannian Geometry. Springer-Verlag, 1998.
- [5] Azé. Analyse variationnelle...ellipse.1997.
- [6] C. Bandle. Isoperimetric Inequalities and Applications. Pitman, 1980.
- [7] Bagchi.A, Banerjee.A, Chakraborty.S, Parekh.P. Exotic origins of tensionless superstrings. Physics Letters B, 801, 2020, 135139.
- [8] A. Besse. Einstein manifolds. Springer. 1987.
- [9] Bredon. Geometry and Topology. Springer.
- [10] Brezis. Analyse fonctionnelle; 1983
- [11] H. Brezis, YY. Li, I. Shafir. A sup+inf inequality for some nonlinear elliptic equations involving exponential nonlinearities. J.Funct.Anal.115 (1993) 344-358.
- [12] Brezis-Marcus-Ponce. Nonlinear elliptic equations with measures revisited. Mathematical aspects of nonlinear dispersive equations, 55-109, Ann. of Math. Stud., 163, Princeton Univ. Press, Princeton, NJ, 2007.
- [13] Brezis, Merle. Uniform estimate and blow-up behavior... Comm.P.D.E..1991.
- [14] H. Brezis and R. Turner. On a class of superlinear elliptic problems, Comm. in PDE 2 (1977), p. 601-614.
- [15] W. Chen, C. Li. A priori Estimates for solutions to Nonlinear Elliptic Equations. Arch. Rational. Mech. Anal. 122 (1993) 145-157.
- [16] W.Chen, Congming.Li. Moving planes, moving spheres, and a priori estimates. J. Diff.Eq. 195, 1, (2003), pp 1-13.
- [17] M. G. Crandall. P.H. Rabinowitz. Some continuation and variational methods for positive solutions of nonlinear elliptic eigenvalue problems. 1975.
- [18] Dautray-Lions. Part 2. Laplace Operator.
- [19] De Figueiredo-Lions-Nussbaum. A priori estimates and existence of positive solutions of semilinear elliptic equations. J. Math. Pures Appl. (9) 61 (1982), no. 1, 41-63
- [20] De Figueiredo. Do O. Ruf. System. 2006.
- [21] Do Carmo. Riemannian Geometry.
- [22] Druet.Hebey.Robert. Green functions. 2004.
- [23] Gallot. Hulin. Lafontaine. Riemannian Geometry.
- [24] D. Gilbarg, N.S. Trudinger. Elliptic Partial Differential Equations of Second order, Berlin Springer-Verlag, Second edition, Grundlehern Math. Wiss.,224, 1983.
- [25] William Goldman. 1983. Existence de varietes sans structure plate.
- [26] Gramain.A. Topologie des surfaces. Puf. 1971.
- [27] E. Hebey. Introduction a l'analyse non-lineaire sur les varietes. Diderot Editions.
- [28] Hatcher. Sur les Torus Bandles.
- [29] Hirsch. M. Differential Topology.
- [30] Huber.A. On subharmonic functions in the large. (1957)
- [31] Hulin, Troyanov. Prescribing curvature on open surfaces.(1992)
- [32] D.Huybrechts. Lecture on K3 surfaces.
- [33] D. Joyce. Constant scalar curvature metrics on connected sums. International Journal of Mathematics and Mathematical Sciences.(2003), Issue 7, pp 405-450.
- [34] Kobayashi, Nomizu. Differential Geometry.
- [35] N. Korevaar, F. Pacard, R. Mazzeo, R. Schoen. Refined asymptotics for constant scalar curvature metrics with isolated singularities. Invent. Math. 135 (1999), no. 2, 233-272.
- [36] Kuiper. (Conformally flat structure in the large). (1949).
- [37] Kulkarni. Conformally flat manifolds.1972.
- [38] Lafontaine.Introduction a la geometrie Differentielle.2010.
- [39] Lang, S. Differentiable and Riemannian manifolds.
- [40] Nazaraov, S, A. Sweers, G. A hinged plate equation and iterated Dirichlet Laplace operator on domains with concave corners. Journal of Differential Equations. 233, 1, 2007, 151-180.
- [41] Necas, J. Direct Methods in the Theory of Elliptic Equations. Springer.
- [42] J.G. Ratcliffe.S.T. Tschantz. On the Davis hyperbolic 4-manifold. Topology and its Applications Volume 111, Issue 3. pp 327-342
- [43] Robert, Frederic. Preprint, Fonctions de Green sur les varietes a bord.
- [44] Schoen, R. Yau, S-T, On the positive mass conjecture in dimension 3. Comm. Math. Phys. 1979.

- [45] R. Sa Earp. E. Tubiana. Introduction a la geometrie hyperbolique et aux surfaces de Riemann.
- [46] Choquet-Bruhat.Y, Isenberg.J, Pollack.D. The Einstein-scalar field constraints on asymptotically Euclidean manifolds. arXiv :gr-qc/0506101.
- [47] Choquet-Bruhat.Y, Isenberg.J, Pollack.D. The constraint equations for the Einstein-scalar field system on compact manifolds. arXiv :gr-qc/0610045.
- [48] Choquet-Bruhat.Yvonne, Isenberg.James, York.James. W. Einstein Constraints on Asymptotically Euclidean Manifolds. arXiv :gr-qc/9906095.
- [49] Premoselli.B. Stability and instability of the Einstein-Lichnerowicz constraint system. arXiv :1502.04233v1
- [50] Carlotto.A. The general relativistic constraints equations. Living reviews in Relativity. 24, 2, 2021. Springer.
- [51] Horvat.R, Krcmar.M, Lakić.B. Recent searches for solar axions and large extra dimensions. arXiv :hep-ph/0112224.
- [52] Horvat.R, Krcmar.M, Lakić.B. CERN Axion Solar Telescope as a probe of large extra dimensions. arXiv :astro-ph/0312030.
- [53] Hillen.T, Painter.K. Global existence for a parabolic chemotaxis model with prevention of overcrowding. Adv. Appl. Math. 26, 280-301, 2001.
- [54] Keller. E. F, Segel, L.A. Initiation of slime mold aggregation viewed as an instability.J. Theoret. Biol., 26 (1970), pp. 399-415.
- [55] Lin. C.S, Ni. W.M, Takagi.I Large amplitude stationary solutions to a chemotaxis system. Journ. Diff. Equations, volume 72, no 1, 1988, pp 1-27.
- [56] T. H; Parker. Gauge theories on four dimensional Riemannian manifolds, Comm. Math. Phys. 1982.
- [57] YY.Li. Prescribing Scalar curvature on S_n . Part I. Journ.Diff.Eq.1995.Part II.
- [58] C.C.Chen. C.S.Lin. Journal. Differential.Geometry. 1998.
- [59] L.Ma. J.Wei. Convergence for Liouville Equation. 2001.
- [60] Nagasaki.Suzuki. 1990.
- [61] G.F. Giudice. J.D. Wells; Extra-dimensions. Review of Particle Physics, 2005-2006. Particle Data Group. nouvelle edition 2021.
- [62] Keller-Osserman.
- [63] M.F.Bidaut-Véron. L. Véron. Estimations pour equations et systemes, voir leur bibliographie.
- [64] Véron.L. Semilinear elliptic equations with uniform blow-up on the boundary. Journal d'Analyse Mathematique, 59, 231-250, 1992.
- [65] M.Rigoli. S. Zamperlin. A priori estimates, uniqueness and existence of positive solutions of Yamabe type equations on complete manifolds. Journ. Funct.Analysis. 245, 1, 2007, 144-176.
- [66] P.Aviles. R. C. McOwen. Conformal Defomration to constant negative scalar curvature on noncomapct manifolds. Journal.Diff.Geometry. 27, (1988), 225-239.
- [67] A.Ratto. M.Rigoli. L.Veron. Scalar curvature and conformal deformations of noncompact Riemannian manifolds. Math Z. 225, 395-426 (1997).
- [68] Leray.J, Schauder.J. Topologie et equations fonctionnelles. Annales de l'ENS. 1934.
- [69] Mawhin.J. Leray-Schauder degree :a half century of extensions and applications. Topological methods in Nonlinear Analysis.Journal of the Juliusz Schauder Center. volume 14, 1999, 195-228.
- [70] Brezis.H, F.Browder. PDEs in 20th century. Advances in Mathematics, volume 135, 1, 76-144, 1998.

EQUIPE D'ANALYSE COMPLEXE ET GEOMETRIE, UNIVERSITE PIERRE ET MARIE CURIE, 2, PLACE JUSSIEU, 75005, PARIS, FRANCE.

Email address: samybahoura@gmail.com