

Pseudogroupes de Lie de type fini et méthode du repère mobile (*).

YVON BOSSARD (Rennes)

Summary. – *We describe precisely the method of moving frames of E. Cartan when, instead of a Lie group, it is a Lie pseudogroup which acts on a manifold. The differentiable groupoids constitute the natural framework of the theory. The study of the intransitive actions of groups gives the motivations.*

Introduction.

Lorsqu'un groupe de Lie G opère différentiablement sur une variété V , il transforme un germe de sous-variété de V en un germe de sous-variété. C'est la caractérisation des orbites pour l'action ainsi définie de G dans l'ensemble des germes de sous-variétés de V qui constitue, on le sait, l'objet de la géométrie différentielle des sous-variétés de V (pour l'action donnée de G sur V).

Soit CP^r l'espace des éléments de contact de dimension p et d'ordre r de la variété V (cf. I, B, § 1). L'action de G sur V définit canoniquement une action de G sur CP^r , en général non transitive. On a donc pour tout r une décomposition de CP^r en orbites et l'on sait que la connaissance des fonctions différentiables de CP^r dans R , constantes sur chacune des orbites, c'est-à-dire des invariants différentiels d'ordre r pour l'action de G sur V permet, dans les cas réguliers, cette caractérisation.

Il est donc important d'indiquer un procédé permettant de déterminer explicitement ces invariants différentiels. C'est ici qu'intervient la méthode du repère mobile de E. CARTAN ([2], [5]) qui permet, dans les cas réguliers, de ramener la recherche des invariants différentiels de CP^r à la recherche des solutions de systèmes différentiels entièrement explicités.

Lorsqu'au lieu d'un groupe de Lie G , c'est un pseudo-groupe de Lie I qui opère sur V , l'action de I sur V se prolonge encore en une action de I dans l'ensemble des germes de sous-variétés de V . Il est possible, lorsque I est un pseudo-groupe de Lie de type fini d'adapter la méthode du repère mobile à l'étude des orbites définies par I dans l'ensemble des germes de sous-variétés. C'est en même temps qu'une description précise de la méthode du repère mobile, ce que l'on se propose de montrer dans le présent article.

On s'est systématiquement placé dans le cadre des groupoïdes différentiables, le seul qui nous semble convenir pour une telle étude. Un paragraphe 0 rassemble les résultats relatifs aux groupoïdes, utilisés dans la suite. On démontre au paragraphe I

(*) Entrata in Redazione il 12 luglio 1973.

les théorèmes généraux de la géométrie différentielle des sous-variétés d'une variété F -structurée. La méthode du repère mobile est décrite au paragraphe II.

Par la complexité même des structures de prolongement qui interviennent, la description de la méthode du repère mobile n'est pas immédiate. Son utilité cependant, ne serait-ce que par les beaux exemples traités par E. CARTAN, n'est plus à démontrer.

Mademoiselle P. LIBERMANN m'a beaucoup aidé dans la préparation de ce travail. Je tiens à lui exprimer ici ma reconnaissance.

0. – Groupoïdes différentiables.

A) Groupoïdes différentiables.

DÉFINITION 1. – Une structure de groupoïde est définie sur un ensemble Φ par les données suivantes:

- 1) Un ensemble $B \subset \Phi$, appelé base ou ensemble des unités de Φ .
- 2) Deux applications α et β de Φ sur B induisant sur B l'application identique, α est l'application source et β l'application but.
- 3) Une application μ , dans Φ , du produit fibré

$$\Phi \underset{\beta=\alpha}{\neq} \Phi = \{(u, v) \in \Phi \times \Phi \mid \beta(u) = \alpha(v)\}.$$

L'application μ , qui est une loi de composition interne non partout définie, doit (avec la convention $\mu(u, v) = vu$) vérifier les conditions suivantes:

- a) $\alpha(vu) = \alpha(u)$; $\beta(vu) = \beta(v)$;
 - b) si $(u, v) \in \Phi \underset{\beta=\alpha}{\neq} \Phi$ et $(v, w) \in \Phi \underset{\beta=\alpha}{\neq} \Phi$, alors $(wv)u = w(vu)$;
 - c) $u\alpha(u) = \beta(u)u = u$.
- 4) Une application ν de Φ dans Φ vérifiant:
 - a) $\alpha \circ \nu = \beta$; $\beta \circ \nu = \alpha$;
 - b) $\nu(u)u = \alpha(u)$; $u\nu(u) = \beta(u)$.
 On pose parfois $\nu(u) = u^{-1}$.

Un groupoïde est un ensemble Φ muni d'une structure de groupoïde.

DÉFINITION 2. – On dit qu'un groupoïde Φ est différentiable si:

- 1) Φ est une variété différentiable;
- 2) B est une sous-variété (plongée) de Φ ;
- 3) α est une submersion (et donc $\Phi \underset{\beta=\alpha}{\neq} \Phi$ est une sous-variété de $\Phi \times \Phi$);
- 4) μ et ν sont différentiables.

En particulier, si Φ est différentiable, ν est un difféomorphisme et α et β sont des surmersions (i.e. submersions surjectives).

EXEMPLE 3. – Soit G un groupe de Lie opérant différentiablement sur une variété V . On définit sur $V \times G$ une structure de groupoïde différentiable en posant:

$$B = V \times \{\varepsilon\} \quad (\varepsilon = \text{élément neutre de } G)$$

$$\alpha(x, g) = (x, \varepsilon); \quad \beta(x, g) = (gx, \varepsilon)$$

$$\mu[(x, g), (gx, h)] = (x, hg)$$

$$\nu(x, g) = (gx, g^{-1})$$

Pour d'autres exemples, voir [8].

On définit aisément la notion de sous-groupoïde Ψ d'un groupoïde Φ (on impose à l'ensemble des unités de Ψ d'être le même que celui de Φ). Lorsque Φ est un groupoïde différentiable, deux cas peuvent se présenter (comme pour les groupes de Lie): le sous-groupoïde Ψ est soit immergé, soit plongé dans Φ . Seul le second cas interviendra dans la suite, donc:

DÉFINITION 4. – On dit qu'un sous-groupoïde Ψ d'un groupoïde différentiable Φ est un sous-groupoïde différentiable, si:

- 1) Ψ est une sous-variété (plongée) de Φ ;
- 2) B est une sous-variété de Ψ ;
- 3) α est une submersion de Ψ sur B .

B) Action d'un groupoïde différentiable sur une variété.

Dans ce paragraphe et dans le suivant, les groupoïdes sont supposés différentiables.

Soient E une variété et p une application différentiable surjective de E sur la variété B des unités du groupoïde Φ . La projection $\alpha: \Phi \rightarrow B$ étant une submersion, le produit fibré

$$\Phi \underset{\alpha=p}{\neq} E = \{(u, x) \in \Phi \times E / \alpha(u) = p(x)\}$$

est une sous-variété de $\Phi \times E$.

DÉFINITION 5. – Une action différentiable de Φ sur E compatible avec p est une application différentiable δ de $\Phi \#_{\alpha=p} E$ dans E vérifiant (avec la convention $\delta(u, x) = ux$) les conditions suivantes:

- 1) Si $e \in B$ et $p(x) = e$, on a $ex = x$.
- 2) Si $(u, v) \in \Phi \#_{\beta=\alpha} \Phi$ et si $(u, x) \in \Phi \#_{\alpha=p} E$, alors:

$$(v, ux) \in \Phi \#_{\alpha=p} E \quad \text{et} \quad v(u, x) = (vu)x.$$

DÉFINITION 6. – Soient E et E' deux variétés et Π une submersion de E sur E' . On dit que des actions δ et δ' du groupoïde Φ sur E et E' respectivement, sont compatibles avec Π si, pour tout (u, x') appartenant à $\Phi \#_{\alpha=p'} E'$, on a:

$$\Pi \circ \delta'(u, x') = \delta(u, \Pi x').$$

DÉFINITION 7: Etant donné $x \in E$:

l'orbite de x est le sous-ensemble $O_x = \delta[x^{-1}(p(x)) \times \{x\}]$ des éléments de E de la forme ux , avec $u \in \Phi$;

le groupe d'isotropie Φ_x de x est l'ensemble des $u \in \Phi$ tels que $ux = x$.

On note R_Φ la relation d'équivalence: « x et y ont même orbite ». Une partie $F \subset E$ est dite saturée si elle est saturée pour R_Φ , c'est-à-dire si c'est une réunion d'orbites.

DÉFINITION 8. – Soit U un ouvert saturé de E . On dit qu'une submersion f de source U est une Φ -submersion si, pour tout $x \in U$,

$$O_x = \{y \in U \mid f(y) = f(x)\},$$

c'est-à-dire si les images réciproques des points du but sont des orbites.

PROPOSITION 9. – Pour un ouvert saturé U de E , les deux conditions suivantes sont équivalentes:

- 1) Il existe une Φ -submersion de source U .
- 2) La relation R_Φ est régulière dans U (i.e U/R_Φ est une variété et $U \rightarrow U/R_\Phi$ est une submersion).

PREUVE. – Immédiate à partir des définitions. Remarquer que si $f: U \rightarrow N$ est une Φ -submersion, le but de f est difféomorphe à l'espace des orbites de Φ dans U .

Soit W une sous-variété de E , $\Phi \#_{\alpha=p} W$ est alors une sous-variété de $\Phi \#_{\alpha=p} E$ comme image réciproque de W par la submersion de $\Phi \#_{\alpha=p} E$ sur E définie par $(u, x) \rightarrow x$.

DÉFINITION 10. — On dit qu'un ouvert saturé U de E est décomposable s'il existe une sous-variété W de U telle que la restriction de δ à $\Phi_{\alpha=p} \neq W$ soit un difféomorphisme de $\Phi_{\alpha=p} \neq W$ sur U . On dira qu'une sous-variété $W \subset U$, ayant la propriété précédente, est adaptée à U .

Soit U un ouvert décomposable et soit W une sous-variété adaptée à U . En composant $\delta^{-1}: U \rightarrow \Phi_{\alpha=p} \neq W$ avec l'injection canonique de $\Phi_{\alpha=p} \neq W$ dans $\Phi \times W$, on obtient une application (H_1, H_2) de U dans $\Phi \times W$ qu'on appellera la décomposition de U associée à W .

DÉFINITION 11. — On dit que $x \in E$ est régulier s'il existe un ouvert décomposable contenant x .

EXEMPLE 12. — Considérons l'action, sur \mathbf{R}^2 , du groupe des rotations $O^+(\mathbf{R}^2)$ d'où (cf. exemple 3) une action sur \mathbf{R}^2 du groupoïde $\mathbf{R}^2 \times O^+(\mathbf{R}^2)$. Pour cette action, l'ouvert $\mathbf{R}^2 - \{0\}$ est décomposable, car il suffit de prendre pour variété W une demi-droite ouverte issue de 0 (0 exclus). Tout point de $\mathbf{R}^2 - \{0\}$ est donc régulier. L'origine O par contre n'est pas un point régulier, car le groupe d'isotropie en ce point est $O^+(\mathbf{R}^2)$.

Les actions de groupoïdes que l'on étudie dans la suite, sont obtenues par prolongement de l'action sur une variété d'un groupe ou d'un pseudogroupe de Lie. La condition supplémentaire suivante est alors vérifiée:

CONDITION A. — Il existe, pour $u \in \Phi$, une section différentiable σ de α , définie dans un voisinage U de $\alpha(u)$, telle que:

- 1) $\sigma(\alpha(u)) = u$;
- 2) l'application $s: v \rightarrow \sigma(\beta(v))v$ définie dans $\beta^{-1}(U) \subset \Phi$ est un difféomorphisme;
- 3) l'application $\lambda: x \rightarrow \sigma(p(x))x$ définie dans $p^{-1}(U)$ est un difféomorphisme*

Une telle section σ sera dite primitive. L'application λ (resp. s) est le difféomorphisme de E (resp. Φ) associé à σ .

On suppose désormais que les groupoïdes vérifient la condition A.

EXEMPLES 13. — Reprenons l'exemple 3; $\Phi = V \times G$ opère différentiablement sur V par: $\delta((x, g), x) = gx$.

Si $u = (x, g) \in \Phi$, l'application $\sigma: (y, \varepsilon) \rightarrow (y, g)$ est une section primitive.

Si I est un pseudogroupe de difféomorphismes de V , et si Φ est le groupoïde d'ordre k associé à I (cf. I), les applications: $x \rightarrow j_x^k \varphi$ [$\varphi \in I$] sont des sections primitives pour les actions naturelles de Φ définies au paragraphe I.

L'intérêt des sections primitives provient de ce qu'elles permettent de construire, pour tout $(u, x) \in \Phi_{\alpha=p} \neq E$, un difféomorphisme local χ de $\Phi_{\alpha=p} \neq E$ défini au voisinage de $(p(x), x)$, transformant $(p(x), x)$ en (u, x) et compatible avec l'action de Φ sur E . Plus précisément:

PROPOSITION 14. – Soit $(u, x) \in \Phi \underset{\alpha=p}{\neq} E$ et soit σ une section primitive de Φ telle que $\sigma(\alpha(u)) = u$. L'application χ définie au voisinage de $(p(x), x)$ dans $\Phi \underset{\alpha=p}{\neq} E$ par:

$$\chi(v, y) = (\sigma(p(v, y)), v, y) = (\sigma(\beta(v)), v, y),$$

est un difféomorphisme à valeurs dans un voisinage de (u, x) tel que:

- 1) $\chi(p(x), x) = (u, x)$;
- 2) $\delta \circ \chi = \lambda \circ \delta$ (λ difféomorphisme de E associé à σ).

PREUVE. – La vérification des conditions 1) et 2) est immédiate à partir des définitions. De plus, si s est le difféomorphisme local de Φ associé à g , on a: $\chi^{-1}(w, y) = (s^{-1}(w), y)$ et donc χ est un difféomorphisme.

DÉFINITION 15. – On dit qu'une sous-variété W de E est transverse aux orbites de Φ dans E , si pour tout $x \in W$, on a:

$$T_x E = T_x W + T_x O_x$$

où O_x est l'orbite de x dans E .

THÉORÈME 16. – Si $W \subset E$ est une sous-variété transverse aux orbites de Φ dans E , la restriction à $\Phi \underset{\alpha=p}{\neq} W$ de l'application δ de $\Phi \underset{\alpha=p}{\neq} E$ dans E définissant l'action de Φ sur E est une submersion.

PREUVE. – Soit δ_1 la restriction de δ à $\Phi \underset{\alpha=p}{\neq} W$.

- 1) δ_1 est une submersion en $(p(x), x)$.

En effet, l'espace tangent $T_x O_x$ appartient évidemment à l'image de $T_{p(x), x} \delta_1$. Il en est de même de $T_x W$, car la restriction à W de la section canonique $y \rightarrow (p(y), y)$ de E dans $\Phi \underset{\alpha=p}{\neq} E$ est une section de δ_1 transformant x en $(p(x), x)$.

- 2) δ_1 est une submersion en (u, x) .

Soit en effet $(u, x) \in \Phi \underset{\alpha=p}{\neq} W$, soit σ une section primitive de Φ tels que $\sigma(\alpha(u)) = u$ et soit χ le difféomorphisme local de $\Phi \underset{\alpha=p}{\neq} E$ associé à σ par la proposition précédente. La restriction χ_1 de χ à $\Phi \underset{\alpha=p}{\neq} W$ est un difféomorphisme local de $\Phi \underset{\alpha=p}{\neq} W$, et l'on a: $\delta_1 \circ \chi_1 = \lambda \circ \delta_1$, on a donc:

$$\text{Im}(T_{(u,x)} \delta_1) = \text{Im}(T_{(p(x),x)} (\delta_1 \circ \chi_1)) = \text{Im} T_{(p(x),x)} (\lambda \circ \delta_1) = T_{ux} E.$$

COROLLAIRE 17. – Soient $f: U \rightarrow V$ une Φ -submersion, W l'image d'un ouvert de V par une section différentiable de f et \tilde{U} l'ouvert saturé de W . Pour que \tilde{U} soit décomposable, il faut et il suffit que les groupes d'isotropie de Φ dans \tilde{U} se réduisent à l'identité.

En effet, W est alors transverse aux orbites, la restriction δ_1 de δ à $\Phi_{\alpha=p} \neq W$ est donc une submersion, et pour que δ_1 soit bijective, il faut et il suffit, précisément, que dans \tilde{U} , les groupes d'isotropie soient tous l'identité.

COROLLAIRE 18. – Un point $x \in E$ est régulier, si et seulement si il existe un voisinage ouvert U de x tel que

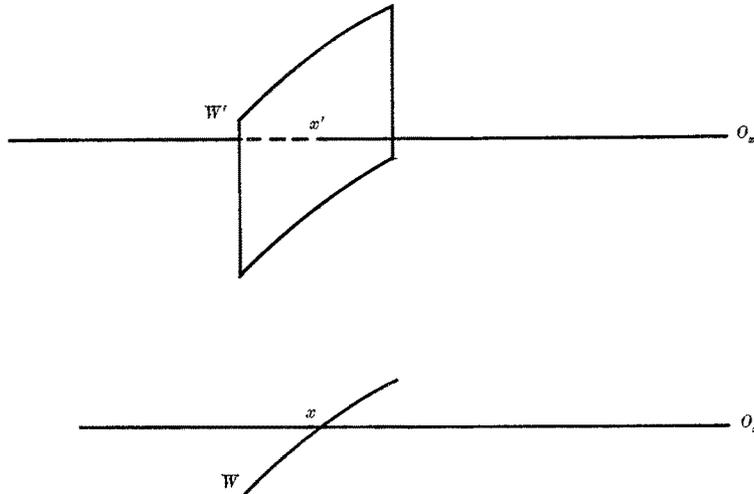
- 1) U est la source d'une Φ -submersion;
- 2) Dans U , les groupes d'isotropie de Φ se réduisent à l'identité.

En effet, le corollaire précédent montre qu'il existe, dans U , un voisinage ouvert de x qui est décomposable.

COROLLAIRE 19. – Soient E et E' deux variétés, Π une submersion de E' sur E , δ et δ' des actions de Φ sur E et E' compatibles avec Π . Pour tout ouvert décomposable U de E , l'ouvert $U' = \Pi^{-1}(U)$ est décomposable dans E' .

Soit, en effet, W une sous-variété adaptée à U ; W est transverse aux orbites de Φ dans E . Soit $W' = \Pi^{-1}(W)$; la compatibilité de δ et δ' avec Π implique alors successivement que:

- 1) U' est le saturé de W' dans E' ;
- 2) La restriction de δ' à $\Phi_{\alpha=p'} \neq W'$ est bijective (car le groupe d'isotropie de $x' \in U'$ est contenu dans celui de $P(x') \in U$, qui est l'identité)
- 3) W' est transverse aux orbites de Φ dans E' car, Π étant une submersion, pour $x' \in w'$, $T_{x'} E'$ est la somme de $T_{x'} W'$ et d'un sous-espace dont la projection par $T_{x'} \Pi$ est $T_x O_x$ (avec $x = p(x')$) or, la restriction de Π à l'orbite O_x , est un difféomorphisme de $O_{x'}$ sur O_x .



REMARQUE 20. – Soit Φ un groupoïde de base B , il existe une action naturelle de Φ sur B : celle définie par l'application $(u, x) \rightarrow \beta(u)$ de $\Phi \#_{\alpha=1} B$ sur B .

Il est possible d'interpréter toutes les actions d'un groupoïde de cette façon. En effet, si Φ opère sur la variété E , les applications suivantes définissent sur $\Phi \#_{\alpha=p} E$ une structure de groupoïde de base $E (= (B \#_{\alpha=p} E))$:

$$\begin{aligned} \alpha(u, x) &= x ; & \beta(u, x) &= ux \\ \mu[(u, x), (v, ux)] &= (uv, x) \\ \nu(u, x) &= (u^{-1}, ux) . \end{aligned}$$

Muni de cette structure, $\Phi \#_{\alpha=p} E$ est le *groupoïde des éléments composables pour l'action de Φ sur E* . Il est immédiat que les orbites, pour l'action naturelle de $\Phi \#_{\alpha=p} E$ sur sa base E , sont les mêmes que les orbites pour l'action de Φ sur E .

C) Formes canoniques.

Soient E une variété, TE le fibré tangent à E et Π la projection de TE sur E . Soit Φ un groupoïde différentiable et soient δ et δ' des actions de Φ sur E et TE compatibles avec Π . Soit enfin p la projection de E sur la base B de Φ .

DÉFINITION 21. – On appelle forme canonique associée aux actions de Φ sur E et TE le morphisme de fibrés vectoriel $\eta: T(\Phi \#_{\alpha=p} E) \rightarrow TE$ défini, pour $X_{(u,x)} \in T_{(u,x)}(\Phi \#_{\alpha=p} E)$, par:

$$\eta(X_{(u,x)}) = \delta'(u^{-1}, T\delta(X_{(u,x)})) .$$

EXEMPLE 22. – Soit Φ un groupoïde de base B opérant sur TB ; pour $X_u \in T_u \Phi$, on a alors:

$$\eta(X_u) = u^{-1} T\beta(X_u) .$$

On convient, plus généralement, étant donnée une sous-variété M de $\Phi \#_{\alpha=p} E$ d'appeler forme canonique induite sur M par les actions δ et δ' de Φ sur E et TE la restriction de η au fibré TM . Ce morphisme est alors à valeurs dans le fibré $\hat{T}N$ induit sur $N = p(M)$ par TE .

I. – Geometrie des sous-variétés d'une variété Γ -structurée.

A)

Soient G un groupe de Lie, $\theta: TG \rightarrow T_e G$ sa forme de structure, M une variété connexe, u_1 et u_2 des applications différentiables de M dans G . Il est bien connu

qu'une condition nécessaire et suffisante pour que $u_2 = \gamma \circ u_1$, avec γ translation à gauche de G , est que $u_2^* \theta = u_1^* \theta$. Ce paragraphe a pour but la démonstration d'un résultat analogue lorsque G est le groupoïde de définition d'un pseudogroupe de Lie de type fini.

§1. *La forme canonique sur $II^{r+1}(V)$.*

Soit V une variété de classe C^∞ . Pour tout entier $r = 0, 1, \dots$, on adopte les notations suivantes:

- 1) $II^r(V)$ est la variété des jets d'ordre r des difféomorphismes locaux de V ,
- 2) $\overset{\circ}{II}^r(V)$ est la variété des jets d'ordre r de l'application identique de V .

On identifie $\overset{\circ}{II}^r(V)$ à V par le difféomorphisme $x \rightarrow j_x^r \mathbf{1}$

- 3) α (resp. β), l'application source (resp. but) est définie par:

$$\alpha(j_x^r \varphi) = x \quad (\text{resp. } \beta(j_x^r \varphi) = \varphi(x)),$$

- 4) $\mu: II^r(V) \underset{\beta=\alpha}{\#} II^r(V) \rightarrow II^r(V)$ est définie par la composition des jets:

$$\mu(j_x^r \varphi, j_y^r \psi) = j_x^r(\psi \circ \varphi),$$

- 5) $\nu: II^r(V) \rightarrow II^r(V)$ est définie par $\nu(j_x^r \varphi) = j_{\varphi(x)}^r \varphi^{-1}$.

On note encore $II^r(V)$ le groupoïde différentiable défini par les données précédentes.

DÉFINITION 1.1. – Soit φ un difféomorphisme local de V , de source U' et de but U'' . On appelle relèvement de φ à $II^r(V)$ et on note φ^r le difféomorphisme local de $II^r(V)$ de source $\beta^{-1}(U')$ et de but $\beta^{-1}(U'')$ défini par:

$$\varphi^r(j_x^r \psi) = j_x^r(\varphi \circ \psi).$$

Le résultat suivant est bien connu:

PROPOSITION 1.2. – Il existe pour tout r un plongement canonique de $II^{r+1}(V)$ dans $II^1[II^r(V)]$.

Soit en effet $A \in II^{r+1}(V)$ et φ un difféomorphisme local de V tel que $A = j_x^{r+1} \varphi$. Soit $\mathbf{1}$ l'application identique de V , le relèvement φ^r de φ à $II^r(V)$ est défini au voisinage de $j_x^r \mathbf{1}$ et le prolongement $T_{(j_x^r \mathbf{1})} \varphi^r$ de φ^r aux vecteurs tangents à $II^r(V)$ d'origine $j_x^r \mathbf{1}$ ne dépend que de A (et non de φ). L'application qui à $A = j_x^{r+1} \varphi$ fait correspondre $T_{(j_x^r \mathbf{1})} \varphi^r \in II^1[II^r(V)]$ est le prolongement annoncé.

Le groupoïde $II^1[II^r(V)]$ opère naturellement sur sa base $II^r(V)$ et sur l'espace tangent $T(II^r(V))$ et ces deux actions sont compatibles avec la projection de $T(II^r(V))$

sur $\Pi^r(V)$. On a donc, sur $\Pi^1(\Pi^r(V)) \underset{\alpha=1}{\neq} \Pi^r(V)$ une forme canonique, qu'on notera η . La projection de $\Pi^1(\Pi^r(V)) \underset{\alpha=1}{\neq} \Pi^r(V)$ sur $\Pi^1(\Pi^r(V))$ induit un isomorphisme de $\Pi^{r+1}(V) \underset{\alpha=1}{\neq} \overset{\circ}{\Pi}^r(V)$ sur $\Pi^{r+1}(V)$ et donc la forme canonique sur $\Pi^{r+1}(V) \underset{\alpha=1}{\neq} \overset{\circ}{\Pi}^r(V)$ définit un morphisme θ^{r+1} de $T(\Pi^{r+1}(V))$ sur le fibré $\overset{\circ}{T}(\Pi^r(V))$, induit par $T(\Pi^r(V))$ sur $\overset{\circ}{\Pi}^r(V)$. On dit que θ^{r+1} est la forme canonique sur $\Pi^{r+1}(V)$.

Soit α_{r+1} (resp. β_{r+1}) l'application de $\Pi^{r+1}(V)$ dans $\overset{\circ}{\Pi}^r(V)$ (resp. $\Pi^r(V)$) définie par: $\theta_{r+1}(j_x^{r+1}\varphi) = j_x^r \mathbf{1}$ (resp. $\beta_{r+1}(j_x^{r+1}\varphi) = j_x^r \varphi$); α_{r+1} (resp. β_{r+1}) est la restriction à $\Pi^{r+1}(V)$ de l'application source (resp. but) de $\Pi^1(\Pi^r(V))$ sur $\Pi^r(V)$ et l'application $\Pi_{r+1} = (\alpha_{r+1}, \beta_{r+1})$ de $\Pi^{r+1}(V)$ dans $\overset{\circ}{\Pi}^r(V) \times \Pi^r(V)$ est à valeurs dans $\overset{\circ}{\Pi}^r(V) \underset{\alpha=\alpha}{\neq} \Pi^r(V)$. Si $A = j_x^{r+1}\varphi \in \Pi^{r+1}(V)$ et si $X \in T_A \Pi^{r+1}(V)$ est un vecteur tangent en A à $\Pi^{r+1}(V)$, on a donc:

$$\theta^{r+1}(X) = [T_{\alpha_{r+1}(A)}\varphi^r]^{-1}[T\beta_{r+1}(X)].$$

L'intérêt de la forme θ^{r+1} provient du résultat suivant qui est l'analogie pour les groupoïdes d'un résultat obtenu en [6] dans le cadre des espaces fibrés:

THÉORÈME 1.3. – Soit f un difféomorphisme local de $\Pi^{r+1}(V)$. Une condition nécessaire et suffisante pour qu'au voisinage de chaque point de sa source f coïncide avec le relèvement à $\Pi^{r+1}(V)$ d'un difféomorphisme local de V (i.e. $f = \varphi^{r+1}$ pour un certain φ) est que $f^* \theta^{r+1} = \theta^{r+1}$.

PREUVE. – La condition est évidemment nécessaire, montrons qu'elle est suffisante. Puisque $f^* \theta^{r+1} = \theta^{r+1}$, on a d'une part, $\alpha_{r+1} = f \circ \theta_{r+1}$ et d'autre part, $T\beta_{r+1}(X) = 0 \Rightarrow T\beta_{r+1} \circ Tf(X) = 0$; f laisse donc globalement invariante les α_{r+1} -fibres de $\Pi^{r+1}(V)$ et, localement, une β_{r+1} -fibre de $\Pi^{r+1}(V)$ est transformée par f en une β_{r+1} -fibre. La projection $\Pi_{r+1} = (\alpha_{r+1}, \beta_{r+1})$ de $\Pi^{r+1}(V)$ sur $\overset{\circ}{\Pi}^r(V) \underset{\alpha=\alpha}{\neq} \Pi^r(V)$ étant une submersion, il existe donc localement un difféomorphisme \tilde{f}_1 de $\overset{\circ}{\Pi}^r(V) \underset{\alpha=\alpha}{\neq} \Pi^r(V)$ sur lui-même, de la forme $(a, b) \xrightarrow{\tilde{f}_1} (a, f_1(b))$, avec f_1 difféomorphisme local de $\Pi^r(V)$, tel que:

$$\Pi_{r+1} \circ f = \tilde{f}_1 \circ \Pi_{r+1}.$$

Il en résulte que:

$$\beta_{r+1} \circ f = f_1 \circ \beta_{r+1},$$

et

$$f_1^* \theta^r = \theta^r \quad (\theta^r \text{ forme canonique sur } \Pi^r(V)).$$

Montrons que f est la restriction à $\Pi^{r+1}(V)$ du relèvement f_1^1 de f_1 à $\Pi^1[\Pi^r(V)]$. Soit $A \in \Pi^{r+1}(V)$, on pose $a = \alpha_{r+1}(A)$ et $b = \beta_{r+1}(A)$; comme $f(A)$ et $f_1^1(A)$ sont des isomorphismes de $T_a[\Pi^r(V)]$ sur $T_{f_1(b)}[\Pi^r(V)]$, on aura $f(A) = f_1^1(A)$ si pour tout $X \in T_a[\Pi^r(V)]$, on a $f(A)(X) = f_1^1(A)(X)$. Or, soit $Y \in T_A[\Pi^{r+1}(V)]$ tel que $A(X) =$

= $T\beta_{r+1}(Y)$, on a :

$$f_1^1(A)(X) = Tf_1 \circ A(X) = Tf_1 \circ T\beta_{r+1}(Y) = T\beta_{r+1} \circ Tf(Y),$$

et

$$[f(A)]^{-1} \circ T\beta_{r+1} \circ Tf(Y) = \theta^{r+1} \circ Tf(Y) = \theta^{r+1}(Y) = A^{-1} \circ A(X) = X,$$

donc $f(A)(X) = f_1^1(A)(X)$ d'où $f(A) = f_1^1(A)$.

Le même raisonnement appliqué à f_1 permet d'obtenir un difféomorphisme local $(f_1)_1 = f_2$ de $\Pi^{r-1}(V)$ tel que $f_1 = f_2^1|_{\Pi^r(V)}$ (restriction de f_2^1 à $\Pi^r(V)$) et

$$f_2^* \theta^{r-1} = \theta^{r-1},$$

et ainsi de suite; on construit de proche en proche pour $i \leq r+1$ un difféomorphisme local f_i de $\Pi^{r+1-i}(V)$ tel que $f_{i-1} = f_i^1|_{\Pi^{r+2-i}(V)}$. Le difféomorphisme f_{r+1} est un difféomorphisme local de $V \times V$ de la forme

$$(x, y) \rightarrow (x, \varphi(y))$$

avec φ difféomorphisme de V ; on vérifie aisément que localement $f = \varphi^{r+1}$.

§ 2. La forme de structure d'un pseudo-groupe de Lie de type fini.

Soit Γ un pseudo-groupe de difféomorphismes locaux de V [7], pour tout $r = 0, 1, \dots$

$$\Phi^r = \{j_x^r \varphi / \varphi \in \Gamma, x \in \text{source de } \varphi\},$$

est un sous-groupeïde de $\Pi^r(V)$ et la restriction de β_r à Φ^r applique Φ^r sur Φ^{r-1} . Une solution de Φ^r est un difféomorphisme local φ de V tel que, pour tout x appartenant à la source de φ on ait: $j_x^r \varphi \in \Phi^r$. On dit que Γ est complet d'ordre q si Γ est l'ensemble des solutions de Φ^q . Si Γ est complet d'ordre q , il est alors complet d'ordre $s > q$.

DÉFINITION 2.1. – On dit qu'un pseudo-groupe Γ est un pseudo-groupe de Lie de type fini si les conditions suivantes sont satisfaites:

- 1) Pour tout r . le groupeïde associé Φ^r est une sous-variété de $\Pi^r(V)$.
- 2) Il existe q tel que Γ soit complet d'ordre q .
- 3) Il existe s tel que la restriction de β_s à Φ^s soit localement un difféomorphisme sur Φ^{s-1} .

Le plus petit entier q (resp. s) pour lequel la condition 2 (resp. 3) est satisfaite est l'ordre (resp. le degré) de Γ . Le degré est supérieur ou égal à l'ordre.

REMARQUES 2.2.

- 1) On n'impose pas à un pseudo-groupe de Lie de type fini Γ d'opérer transitivement sur la variété V .
- 2) Pour tout r , Φ^r est un sous-groïde différentiable de $\Pi^r(V)$.

EXEMPLE 2.3. — Soit O^n le groupe orthogonal à n variables. Ce groupe opère naturellement d'une part sur \mathbf{R}^n et d'autre part sur l'ouvert $\mathbf{R}^n - \{0\}$ de \mathbf{R}^n . Désignons par Γ_1 (resp. Γ_2) le pseudo-groupe déduit de l'action de O_n sur \mathbf{R}^n (resp. $\mathbf{R}^n - \{0\}$). Le pseudo-groupe Γ_1 n'est pas un pseudo-groupe de Lie de type fini car Φ^0 , qui est un cône dans $\Pi_0(\mathbf{R}^n) = \mathbf{R}^n \times \mathbf{R}^n$, n'est pas une sous-variété de $\Pi^0(\mathbf{R}^n)$. Par contre, Γ_2 est un pseudo-groupe de Lie type fini, d'ordre 1 et de degré 2.

Convenons de noter $j_x\varphi$ le germe de φ en x et soit:

$$\Phi = \{j_x\varphi/\varphi \in \Gamma, x \in \text{source de } \varphi\}.$$

La loi de décomposition $(j_{\psi(x)}\varphi) \cdot (j_x\psi) = j_x(\varphi \circ \psi)$ munit Φ d'une structure de groupoïde de base V . Pour tout r , l'application j^r de Φ sur Φ^r définie par:

$$j^r(j_x\varphi) = j_x^r\varphi,$$

est un homomorphisme.

PROPOSITION 2.4. — Soit Γ un pseudo-groupe de Lie de type fini de degré s_0 . Pour $s \geq s_0$, j^s est un isomorphisme de Φ sur Φ^s .

Soit $s \geq s_0$ et soient φ_1 et $\varphi_2 \in \Gamma$ tels que $j_{x_0}^s\varphi_1 = j_{x_0}^s\varphi_2$; les applications $j^{s-1}\varphi_1$ et $j^{s-1}\varphi_2$ de V dans Φ^{s-1} ont même application linéaire tangente en x_0 . Comme Φ est localement difféomorphe à Φ^{s-1} , les applications $j^s\varphi_1$ et $j^s\varphi_2$ ont aussi la même propriété. Donc, en associant à: $A = j_{x_0}^s\varphi_1$, l'espace tangent en A à l'image de $j^s\varphi_1$, on obtient sur Φ^s un champ d'éléments de contact complètement intégrable dont les variétés intégrales sont les images des applications $j^s\varphi$ pour $\varphi \in \Gamma$. Il en résulte que si $j_{x_0}^s\varphi_1 = j_{x_0}^s\varphi_2$, on a $j_x\varphi_1 = j_x\varphi_2$ d'où le résultat.

COROLLAIRE 2.5. — Pour $s > s_0$, β_s induit un difféomorphisme de Φ^s sur Φ^{s-1} .

Il suffit en effet de remarquer que $\beta_s = (j^{s-1}) \circ (j^s)^{-1}$.

Soit $A \in \Phi^s$, notons encore A l'unique élément de Φ^{s+1} dont l'image par β_{s+1} est précisément A . Considéré comme élément de $\Pi^s[\Pi^s(V)]$ (cf. proposition 1.2), A induit un isomorphisme de $T_{\alpha(A)}\Phi^s$ sur $T_A\Phi^s$; son inverse, qu'on notera A^{-1} , applique donc $T_A\Phi^s$ sur $T_{\alpha(A)}\Phi^s$. Soit alors, $\hat{T}\Phi^s$ le fibré induit par $T\Phi^s$ sur la variété $\hat{\Pi}^s(V)$ des unités de Φ^s .

DÉFINITION 2.6. — On appelle forme de structure du pseudo-groupe Γ et on note ω le morphisme de fibrés vectoriels de $T\Phi^s$ sur $\hat{T}\Phi^s$ compatible avec l'application $\alpha: \Phi^s \rightarrow \hat{\Pi}^s(V)$ et défini pour $X_A \in T_A\Phi^s$ par:

$$\omega_A(X_A) = A^{-1}(X_A).$$

Soit $\varphi \in \Gamma$, pour tout r , le relèvement φ^r de φ à $\Pi^r(V)$ induit un difféomorphisme local de Φ^r , qu'on note encore φ^r et qu'on appelle relèvement de φ à Φ^r .

THÉORÈME 2.7. – Soit f un difféomorphisme local de Φ^{s_0} . Une condition nécessaire et suffisante pour qu'au voisinage de chaque point de sa source f coïncide avec le relèvement à Φ^{s_0} d'un difféomorphisme $\varphi \in \Gamma$ est que $f^*\omega = \omega$.

PREUVE. – Comme β_{s_0} est localement un difféomorphisme, son prolongement aux vecteurs, $T\beta_{s_0}$, induit un isomorphisme de $\hat{T}\Phi^{s_0}$ sur $\hat{T}\Phi^{s_0-1}$. Si l'on note encore θ^{s_0} la restriction à $T\Phi^{s_0}$ de la forme canonique de $\Pi^{s_0}(V)$, il est immédiat que θ^{s_0} est à valeurs dans $\hat{T}\Phi^{s_0-1}$ et que:

$$T\beta_{s_0} \circ \omega = \theta^{s_0}.$$

On a donc: $f^*\omega = \omega \Leftrightarrow f^*\theta^{s_0} = \theta^{s_0}$.

La nécessité de la condition est alors immédiate. Pour montrer que la condition est suffisante, on remarque d'abord, par un raisonnement analogue à celui de la proposition 1.2, que, pour tout r , Φ^{r+1} se plonge canoniquement dans $\Pi^1[\Phi^r]$. Ceci étant, on procède comme pour la démonstration du théorème 1.4: f définit un difféomorphisme local f_1 de Φ^{s_0-1} dont le relèvement f_1^1 à $\Pi^1[\Phi^{s_0-1}]$ coïncide avec f en restriction à Φ^{s_0} , de même f_1 définit f_2 difféomorphisme local de Φ^{s_0-2} et ainsi de suite jusqu'à obtenir un difféomorphisme local φ de V dont les relèvements successifs φ^r induisent les difféomorphismes locaux f_r de Φ^{s_0-r} pour $r \leq s_0$ et tel que $f = \varphi^{s_0}$. Ce difféomorphisme appartient alors à Γ car pour tout x appartenant à la source de φ , $j_x^{s_0} \varphi = \varphi^{s_0}(j_x^{s_0} \mathbf{1}) = f(j_x^{s_0} \mathbf{1})$ appartient à Φ^{s_0} et donc φ est solution de Φ^{s_0} d'où le résultat.

On pose désormais $\Phi^{s_0} = \Phi$; on dit que Φ est le groupoïde de définition de Γ .

THÉORÈME 2.8. – Soient u_1 et u_2 deux applications différentiables d'une variété dans Φ . Une condition nécessaire et suffisante pour que localement on ait:

$$u_2 = \varphi \circ u_1 \quad \text{avec } \varphi \in \Gamma$$

est que

$$u_1^* \omega = u_2^* \omega.$$

PREUVE. – La condition est évidemment nécessaire. Elle est aussi suffisante. Soient en effet Π_1 et Π_2 les première et seconde projections de $\Phi \times \Phi$ sur Φ et soit $\Phi \neq_{\alpha=\alpha} \Phi$ la sous-variété de $\Phi \times \Phi$ formés des couples (A, B) tels que $\alpha(A) = \alpha(B)$. Puisque $u_1^* \omega = u_2^* \omega$, l'application $u: x \rightarrow (u_1(x), u_2(x))$ de M dans $\Phi \times \Phi$ est à valeurs dans le produit fibré $\Phi \neq_{\alpha=\alpha} \Phi$ et de plus, si on pose $\Omega = \Pi_1^* \omega - \Pi_2^* \omega$, on a $u^* \Omega = 0$. Soit C le champ déléments de contact défini sur $\Phi \times \Phi$ par $\Omega = 0$. La restriction de ω à $T_A \Phi$ étant un isomorphisme pour tout A , la dimension du champ C est égale à celle de Φ .

Soit $(A, B) \in \Phi \neq_{\alpha=\alpha} \Phi$ et soient φ_1 et $\varphi_2 \in \Gamma$ tels que $A = j_x^{s_0} \varphi_1$ et $B = j_x^{s_0} \varphi_2$; le relèvement de $\varphi = \varphi_2 \circ \varphi_1^{-1}$ à Φ , qu'on notera encore φ , vérifie $\varphi^* \omega = \omega$ (théorème 2.6).

Le graphe de φ est donc une variété intégrale de dimension maximale du champ C , entièrement contenue dans $\Phi \neq_{\alpha=\alpha} \Phi$, et passant par (A, B) . La restriction \tilde{C} du champ C à $\Phi \neq_{\alpha=\alpha} \Phi$ est donc un champ complètement intégrable dont les variétés intégrales ont mêmes germes que les graphes des relèvements à Φ des difféomorphismes de Γ . Comme u est à valeurs dans $\Phi \neq_{\alpha=\alpha} \Phi$ et vérifie $u^* \Omega = 0$, u est nécessairement à valeurs dans une variété intégrale de \tilde{C} (en restreignant éventuellement la source de u), d'où le résultat.

B)

Lorsqu'un groupe de Lie G opère sur une variété V on sait, dans les cas réguliers, depuis les travaux de S. Lie et E. Cartan entre autres, ramener le problème de l'égalité modulo G de deux germes de sous-variétés à un problème de comparaison d'invariants différentiels. On démontre un résultat analogue en remplaçant les groupes par des pseudo-groupes de Lie de type fini. Le § 1 a pour but de fixer un certain nombre de notations; le § 2 contient les résultats.

§ 1. *Les espaces \mathfrak{F}^λ ; $\bar{\mathfrak{F}}^\lambda$; P^r ; CP^r ; $\mathfrak{F}^{\lambda,r}$ associés à une variété V de classe C^∞ .*

a) *Germes d'immersions et germes de sous-variétés.* — Soit μ une immersion de \mathbf{R}^p dans V et $j_x \mu$ le germe de μ en x ; on pose $\alpha(j_x \mu) = x$ et $\beta(j_x \mu) = \mu(x)$. L'ensemble \mathfrak{F}^λ des germes d'immersions de \mathbf{R}^p dans V est un faisceau de base \mathbf{R}^p , il est donc, en tant qu'espace étalé, naturellement muni d'une structure de variété de dimension p pour laquelle α est un difféomorphisme au voisinage de tout point. Au voisinage de $j_x \mu$, on a: $\beta = \mu \circ \alpha$ et donc β est une immersion.

On note $\bar{\mathfrak{F}}^\lambda$ le quotient de \mathfrak{F}^λ par la relation: « il existe un difféomorphisme local σ de \mathbf{R}^p tel que $j_x \mu = j_x(\nu \circ \sigma)$ ». $\bar{\mathfrak{F}}^\lambda$ est la variété des germes de sous-variétés de dimension p de V . L'application β passe au quotient et induit une application $\bar{\beta}$ de $\bar{\mathfrak{F}}^\lambda$ sur V qui est aussi une immersion. Etant donnée une immersion μ de \mathbf{R}^p dans V , on convient de noter $\bar{j}_x \mu$ le germe de sous-variété défini par $j_x \mu \in \mathfrak{F}^\lambda$.

Soit φ (resp. σ) un difféomorphisme local de V (resp. \mathbf{R}^p), le prolongement de φ (resp. σ) à \mathfrak{F}^λ est le difféomorphisme local φ_p (resp. σ_p) de \mathfrak{F}^λ défini par $\varphi_p(j_x \mu) = j^\lambda(\varphi \circ \mu)$ (resp. $\sigma_p(j_x \mu) = j_{\sigma^{-1}(x)}(\mu \circ \sigma)$). On a $\alpha \circ \varphi_p = \alpha$ (resp. $\beta \circ \sigma_p = \beta$) et donc φ_p (resp. σ_p) est un α -difféomorphisme (resp. β -difféomorphisme).

On définit le prolongement $\bar{\varphi}_p$ de φ à $\bar{\mathfrak{F}}^\lambda$ par passage de φ_p au quotient:

$$\bar{\varphi}_p(\bar{j}_x \mu) = \bar{j}_x(\varphi \circ \mu).$$

b) *Repères et éléments de contact d'ordre r .* — Un repère d'ordre r et de dimension p de V est le jet d'ordre r , de source 0, d'une immersion de \mathbf{R}^p dans V définie au voisinage de 0. Il existe sur l'espace P^r des repère d'ordre r et de dimension p de V une

structure canonique d'espace fibré différentiable de base V dont la projection est l'application but de P^r sur V .

Le groupe L_p^r des r -jets inversibles de \mathbf{R}^p dans \mathbf{R}^p de source et but 0 opère dans P^r : si $l = j_0^r \sigma \in L_p^r$ et si $a = j_0^r \mu \in P^r$, alors $l \cdot a = j_0^r(\mu \circ \sigma)$. On note CP^r l'espace des orbites de P^r pour cette action; les éléments de CP^r sont les éléments de contact de dimension p et d'ordre r de V . On note Π la projection de P^r sur CP^r et l'on convient, pour $j_0^r \mu \in P^r$ de poser $\Pi(j_0^r \mu) = \bar{j}_0^r \mu$. L'application de CP^r sur V obtenue par passage de $\beta: P^r \rightarrow V$ au quotient est notée $\tilde{\beta}$: pour $X \in CP^r$, $\tilde{\beta}(X)$ est l'origine de X .

Il existe sur CP^r une structure de variété (nécessairement unique!) telle que Π , soit une submersion. De plus, la projection $\tilde{\beta}$ est une fibration différentiable de CP^r dont la fibre est la variété des éléments de contact d'ordre r de dimension p et d'origine O dans \mathbf{R}^n ($n = \dim V$).

Soit φ un difféomorphisme local de V , le prolongement φ^r (resp. $\varphi^{r,c}$) de φ à P^r (resp. CP^r) est le difféomorphisme local de P^r (resp. CP^r) défini par: $\varphi^r(j_0^r p) = j_0^r(\varphi \circ p)$ (resp. $\varphi^{r,c}(\bar{j}_0^r \mu) = \bar{j}_0^r(\varphi \circ \mu)$).

Pour $x \in \mathbf{R}^p$, soit τ_x la translation de \mathbf{R}^p définie par $\tau_x(0) = x$. On définit une application β_r de \mathfrak{F}^λ dans P^r par: $\beta_r(j_x \mu) = j_0^r(\mu \circ \tau_x)$. Au voisinage de $j_x \mu \in \mathfrak{F}^\lambda$, β_r est composée de $\alpha: \mathfrak{F}^\lambda \rightarrow \mathbf{R}^p$ et de l'application $x \rightarrow j_0^r(\mu \circ \tau_x)$; ces deux applications étant des immersions, β_r en est aussi une.

On note $\mathfrak{F}^{\lambda,r}$ la variété des germes d'immersions de \mathbf{R}^p dans P^r . Soit $\mu: \mathbf{R}^p \rightarrow V$ une immersion, et soit $j^r \mu: x \rightarrow \beta_r(j_x \mu)$ le relèvement de μ dans P^r . L'application $j^r \mu$ est une immersion de \mathbf{R}^p dans P^r comme composée de deux immersions. On définit une application j^r de \mathfrak{F}^λ dans $\mathfrak{F}^{\lambda,r}$ par: $j^r(j_x \mu) = j_x(j^r \mu)$ et cette application, qui vérifie $\beta \circ j^r = \beta_r$ est une immersion car β et β_r le sont.

c) *Actions de Φ sur $\mathfrak{F}^\lambda, \bar{\mathfrak{F}}^\lambda, P^r, CP^r$.* - Soit Γ un pseudo-groupe de type fini sur V et soit Φ le groupoïde de définition de Γ (cf. I, A); on a des actions différentiables de Φ sur $\mathfrak{F}^\lambda, \bar{\mathfrak{F}}^\lambda, P^r$ et CP^r compatibles avec les projections canoniques de ces variétés sur V . Plus précisément:

L'action de Φ sur \mathfrak{F}^λ est définie par:

$$\delta(j_x \varphi, j_x \mu) = \varphi_p(j_x \mu).$$

L'action de Φ sur $\bar{\mathfrak{F}}^\lambda$ est définie par:

$$\delta(j_x \varphi, \bar{j}_x \mu) = \bar{\varphi}_p(j_x \mu).$$

L'action de Φ sur P^r est définie par:

$$\delta(j_x \varphi, j_0^r \mu) = j_0^r(\varphi \circ \mu).$$

L'action de Φ sur CP^r est définie par:

$$\delta(j_x \varphi, \bar{j}_0^r \mu) = \varphi^{r,c}(\bar{j}_0^r \mu).$$

On remarquera en outre que ces différentes actions sont compatibles entre elles et que la condition A (cf. 0) est vérifiée.

§ 2. *Égalité, modulo Γ , des germes de sous-variétés.*

Dans ce qui suit, Γ est un pseudo-groupe de Lie de type fini de degré s_0 sur V ; Φ est le groupoïde de définition de Γ .

Soient μ et ν deux immersions de \mathbf{R}^p dans V définies au voisinage de x .

DÉFINITIONS 2.1. — On dit que les germes d'immersions $j_x\mu$ et $j_x\nu$ sont égaux modulo Γ , s'il existe une transformation $\varphi \in \Gamma$ telle que:

$$j_x(\varphi \circ \mu) = j_x\nu.$$

On dit que les germes de sous-variétés $\bar{j}_x\mu$ et $\bar{j}_x\nu$ sont égaux modulo Γ , s'il existe un difféomorphisme local σ de \mathbf{R}^p tel que les germes d'immersions $j_x\mu$ et $j_x(\nu \circ \sigma)$ soient égaux modulo Γ .

Soit Γ_p (resp. $\bar{\Gamma}_p$) le pseudo-groupe engendré dans \mathcal{F}^λ (resp. $\bar{\mathcal{F}}^\lambda$) par les prolongements à \mathcal{F}^λ (resp. $\bar{\mathcal{F}}^\lambda$) des difféomorphismes de Γ . Avec les notations du § 1, *a*) il est immédiat que deux éléments \mathcal{A} et $\mathcal{B} \in \mathcal{F}^\lambda$ (resp. $\bar{\mathcal{A}}$ et $\bar{\mathcal{B}} \in \bar{\mathcal{F}}^\lambda$) sont égaux modulo Γ , s'ils appartiennent à la même classe d'intransitivité de Γ_p (resp. $\bar{\Gamma}_p$) dans \mathcal{F}^λ (resp. $\bar{\mathcal{F}}^\lambda$) ou, ce qui est équivalent, à la même orbite pour l'action de Φ dans \mathcal{F}^λ (resp. $\bar{\mathcal{F}}^\lambda$) définie au § 1.

Pour $s \geq r$, la projection de P^s sur P^r qui à $j_0^s\mu$ associe $j_0^r\mu$ est une submersion et les actions du groupoïde Φ sur P^s et P^r sont compatibles avec cette projection. On peut donc appliquer le corollaire 19 du chapitre 0 et donc, si $U \subset P^r$ est un ouvert décomposable, son image réciproque $U' \subset P^s$ est décomposable. De plus, si w est une sous-variété adaptée à U , son image réciproque W' dans P^s est adaptée à U' . Ceci permet donc d'associer à la décomposition $(\Pi_1, \Pi_2): U \rightarrow \Phi \times W$ de U une décomposition $(\Pi'_1, \Pi'_2): U' \rightarrow \Phi \times W'$ de U' .

DÉFINITION 2.2. — Un ouvert $\mathcal{U} \subset \mathcal{F}^\lambda$ est décomposable d'ordre r si \mathcal{U} est l'image réciproque par $\beta_r: \mathcal{F}^\lambda \rightarrow P^r$ d'un ouvert décomposable U dans P^r et si r est le plus petit entier ayant cette propriété.

Soit $\mathcal{U} = \beta_r^{-1}(U)$ un ouvert décomposable d'ordre r dans \mathcal{F}^λ et soit $(\Pi_1, \Pi_2): U \rightarrow \Phi \times W$ une décomposition de U . On définit pour chaque $s \geq r$ une application, notée (Π_1^s, Π_2^s) , de \mathcal{U} dans $\Phi \times W'$ en composant la projections β_s de \mathcal{U} sur $U' \subset P^s$ avec la décomposition $(\Pi'_1, \Pi'_2): U' \rightarrow \Phi \times W'$ associée à (Π_1, Π_2) . On dira que l'application (Π_1^s, Π_2^s) est la décomposition d'ordre s de \mathcal{U} associée à (Π_1, Π_2) .

THÉORÈME 2.3. — Soit $\mathcal{U} = \beta_r^{-1}(U)$ un ouvert décomposable d'ordre r dans \mathcal{F}^λ , soit (Π_1, Π_2) une décomposition de U et soit $(\Pi_1^{r+1}, \Pi_2^{r+1})$ la décomposition d'ordre $r+1$ de \mathcal{U} associée à (Π_1, Π_2) . Pour qu'un α -difféomorphisme local f de \mathcal{U} (i.e.

$\alpha = \alpha \circ f$) appartienne au pseudogroupe F_p , il faut et il suffit que l'on ait:

$$(1) \quad \Pi_2^{r+1} \circ f = \Pi_2^{r+1} .$$

PREUVE. — Le condition est évidemment nécessaire, montrons qu'elle est suffisante. Soit \mathcal{A} un élément de la source de f , soit $B = f(\mathcal{A})$ et soient μ et ν des immersions définies au voisinage de x_0 dans \mathbf{R}^p telles que $\mathcal{A} = j_{x_0}\mu$ et $B = j_{x_0}\nu$. Soit U' l'image réciproque de U dans P^{r+1} , la condition (1) implique que pour tout x voisin de x_0 , $j_x^{r+1}\mu$ et $j_x^{r+1}\nu$ appartiennent à la même orbite de Φ dans U' . Dans U , $j_x^r\mu$ et $j_x^r\nu$ appartiennent donc aussi à la même orbite et de plus, il existe $\varphi_x \in I'$ tel que, en x , les applications linéaires tangentées de $j^r\nu$ et $\varphi_x^r \circ j^r\mu$ soient égales. Si donc on pose $u_1 = \Pi_1 \circ j^r\nu$ et $u_2 = \Pi_1 \circ j^r\mu$, on a, pour tout x voisin de x_0 : $T_x u_2 = T_x(\varphi_x \circ u_1)$. Comme la forme de structure ω sur Φ est invariante par I' , on a donc $u_1^*(\omega) = u_2^*(\omega)$ d'où par le théorème 2.8 du A), l'existence de $\varphi \in I'$ tel que $u_2 = \varphi \circ u_1$. En projetant par $\beta: \Phi \rightarrow V$, cette dernière égalité dans V , on en déduit que les applications f et φ_p coïncident au voisinage de \mathcal{A} , d'où le résultat.

Convenons, étant donné $j_x\mu \in \mathfrak{F}^\lambda$, de noter $\tilde{\mu}$ la section canonique de $\alpha: \mathfrak{F}^\lambda \rightarrow \mathbf{R}^p$ telle que $\tilde{\mu}(x) = j_x\mu$. Avec les notations du théorème précédent, on a:

COROLLAIRE 2.4. — Pour que les éléments $\mathcal{A} = j_x\mu$ et $\mathcal{B} = j_x\nu$ de \mathcal{U} soient égaux modulo I' il faut et il suffit qu'au voisinage de x on ait:

$$(2) \quad \Pi_2^{r+1} \circ \tilde{\mu} = \Pi_2^{r+1} \circ \tilde{\nu} .$$

Il suffit en effet de remarquer que la condition (2) équivaut à l'existence d'un α -difféomorphisme $f (= \tilde{\nu} \circ \tilde{\mu}^{-1})$ de \mathcal{U} tel que $f(\mathcal{A}) = \mathcal{B}$ et $\Pi_2^{r+1} \circ f = \Pi_2^{r+1}$.

Le passage des germes d'immersions aux germes de sous-variétés se fait sans difficulté. On énonce uniquement les résultats, laissant les démonstrations au lecteur.

DÉFINITION 2.5. — Un ouvert $\overline{\mathcal{U}} \subset \overline{\mathfrak{F}^\lambda}$ est décomposable d'ordre r si $\overline{\mathcal{U}}$ est l'image réciproque par $\tilde{\beta}_r: \overline{\mathfrak{F}^\lambda} \rightarrow CP^r$ d'un ouvert décomposable \overline{U} dans CP^r , avec r minimum.

PROPOSITION 2.6. — Si \overline{U} est un ouvert décomposable dans CP^r , alors les images réciproques U' et U de \overline{U} dans CP^{r+1} et P^r , sont décomposables.

COROLLAIRE 2.7. — Si $\overline{\mathcal{U}} \subset \overline{\mathfrak{F}^\lambda}$ est décomposable d'ordre r , son image réciproque $\mathcal{U} \subset \mathfrak{F}^\lambda$ est décomposable d'ordre r .

On en déduit le:

THÉORÈME 2.8. — Soit $\overline{\mathcal{U}} \subset \overline{\mathfrak{F}^\lambda}$ un ouvert décomposable d'ordre r , $\mathcal{U} \subset \mathfrak{F}^\lambda$ l'image réciproque de $\overline{\mathcal{U}}$ dans P^λ et $(\Pi_1^{r+1}, \Pi_2^{r+1})$ une décomposition d'ordre $r+1$ de \mathcal{U} associée à une décomposition (Π_1, Π_2) de $U = \beta_r(\mathcal{U})$. Une condition nécessaire et suffisante pour que $\tilde{j}_x\mu$ et $\tilde{j}_y\nu$ soient égaux modulo I' est qu'il existe un difféomorphisme local σ de \mathbf{R}^p tel que $\sigma(x) = y$ et:

$$(3) \quad \Pi_2^{r+1} \circ \tilde{\mu} = \Pi_2^{r+1} \circ (\tilde{\nu} \circ \tilde{\sigma}) .$$

Ce qui précède montre que, pour les ouverts décomposables d'un certain ordre dans $\bar{\mathcal{F}}^\lambda$, le problème de l'égalité modulo Γ de deux germes de sous-variétés appartenant à ces ouverts, est une fois donnée une décomposition d'un ordre convenable, ramené à un problème classique d'analyse: la recherche, étant donnée deux applications v et w , d'un difféomorphisme σ tel que $w = v \circ \sigma$. Il reste donc à indiquer un procédé permettant de déterminer explicitement les ouverts décomposables de $\bar{\mathcal{F}}^\lambda$ ainsi que des décompositions de ces ouverts à un certain ordre. Il suffit pour cela (cf. proposition 2.6) de savoir déterminer, dans CP^r , les ouverts décomposables et des décompositions de ces ouverts. C'est précisément à la recherche de ces ouverts dans CP^r qu'est adaptée la méthode du repère mobile de E. Cartan que l'on étudie en II.

II. – La méthode du repère mobile.

La méthode du repère mobile dont le but est, comme nous venons de le dire, la recherche des ouverts décomposables dans les espaces CP^r ($r = 1, 2, \dots$) est une méthode récurrente. Pour en démontrer le mécanisme, il suffit donc, et c'est ce que nous ferons, d'indiquer de façon précise le passage de l'ordre 0 à l'ordre 1. Comme précédemment, Φ désigne le groupoïde de définition d'un pseudo-groupe de Lie de type fini Γ sur V . Les actions de Φ sont celles définies au (I, B, §1).

§ 1. *Invariants différentiels et semi-invariants.*

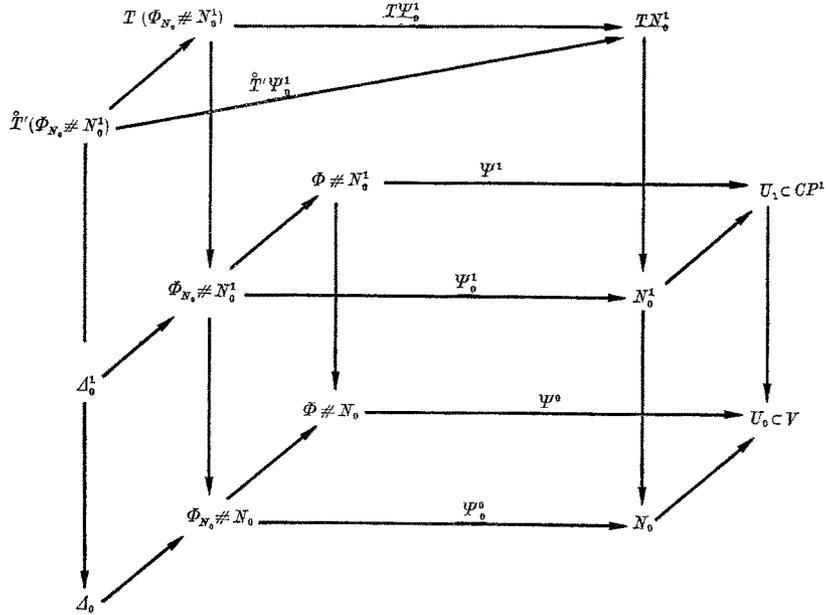
DÉFINITION 1.1. – Soit U un ouvert de CP^r saturé pour l'action de Φ dans CP^r . On dit qu'une fonction numérique différentiable $f: U \rightarrow \mathbf{R}$ est un invariant différentiel si, la restriction de f à chaque orbite de Φ dans U est constante.

Il est bien évident que si $f: U \rightarrow \mathbf{R}^n$ est une Φ -submersion (cf. 0) chacune des composantes f_1, \dots, f_n de f est un invariant différentiel sur U . Réciproquement, la connaissance au voisinage de tout point de CP^r des invariants différentiels permet de construire des Φ -submersions et donc, de déterminer les points réguliers et les ouverts décomposables. Ce qui suit est précisément consacré à la détermination des invariants différentiels.

On suppose donnée une Φ -submersion f_0 définie sur un ouvert saturé U_0 de V et à valeurs dans un espace qu'on peut toujours supposer être un espace \mathbf{R}^1 .

Soit U_1 l'image réciproque de U_0 dans CP^1 par la projection canonique de CP^1 dans V . On se propose d'indiquer comment ramener la recherche des invariants différentiels dans U_1 à la résolution d'un système différentiel défini sur un espace convenable.

On fait choix d'une sous-variété N_0 de V image d'une section de f_0 . Ce choix permet de définir un certain nombre d'espaces dont les liens sont résumés dans le diagramme ci-dessous:



Les flèches horizontales (resp. verticales) non nommées sont des injections (resp. projections) canoniques.

- Φ_{N_0} groupeïde d'isotropie de Φ au-dessus de N_0 est le sous-groupeïde de Φ formé des $X \in \Phi$ tels que $\alpha(X)$ soit égal à $\beta(X)$ et appartienne à N_0 . C'est une somme de groupes de Lie.
- $\Phi \# N_0$ est le produit fibré de Φ et N_0 pour les applications $\alpha: \Phi \rightarrow V$ et i , injection canonique de N_0 dans V .
- $\Phi_{N_0} \# N_0$ est le produit fibré de Φ_{N_0} et N_0 pour les applications α et i , c'est une sous-variété de $\Phi \# N_0$, isomorphe à Φ_{N_0} .
- Δ_0 est l'ensemble des éléments de $\Phi_{N_0} \# N_0$ de la forme $(j_x \mathbf{1}, x)$. On peut l'identifier à l'ensemble des unités de Φ_{N_0} .
- ψ^0 est définie par: $\psi^0(j_x \varphi, x) = \varphi(x) = \beta(j_x \varphi)$.
- ψ_0^0 est la restriction de ψ^0 à $\Phi_{N_0} \# N_0$. C'est en fait la projection sur N_0 :
- N_0^1 est la sous-variété de CP^1 formée des éléments de contact dont l'origine appartient à N_0 . C'est un fibré de base N_0 .

- $\Phi \# N_0^1$ est le produit fibré de Φ et N_0^1 pour les applications $\alpha: \Phi \rightarrow V$ et $\tilde{\beta}: N_0^1 \rightarrow V$, où $\tilde{\beta}$ est la restriction à N_0^1 de la projection canonique $\tilde{\beta}$ de CP^1 sur V .
- Δ_0^1 est l'ensemble des éléments de $\Phi_{N_0} \# N_0^1$ de la forme $(j_x \mathbf{1}, x^1)$. C'est donc l'ensemble des unités de $\Phi_{N_0} \# N_0^1$ pour la structure de groupoïde, somme de groupes de Lie, de base N_0^1 .
- ψ^1 est définie par: $\psi^1(j_x \varphi, x^1) = \varphi^{1, \sigma}(x^1)$.
- ψ_0^1 est la restriction de ψ^1 à $\Phi_{N_0} \# N_0^1$.
- $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \# N_0^1)$ est une somme d'algèbres de Lie: c'est l'algébroïde de Lie de $\Phi_{N_0} \# N_0^1$ considéré comme groupoïde (somme de groupes de Lie) de base N_0^1 . C'est donc l'ensemble des vecteurs tangents à $\Phi_{N_0} \# N_0^1$ dont l'origine appartient à Δ_0^1 et qui sont verticaux pour la projection de $\Phi_{N_0} \# N_0^1$ sur N_0^1 qui à $(j_x \varphi, x^1)$ associe x^1 .
- $T(\Phi_{N_0} \# N_0^1)$ (resp. TN_0^1) est le fibré tangent à $\Phi_{N_0} \# N_0^1$ (resp. N_0^1).
- $T\psi_0^1$ est le prolongement de ψ_0^1 aux vecteurs.
- $\hat{T}'\psi_0^1$ est la restriction de $T\psi_0^1$ à $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \# N_0^1)$.

La restriction à $\Phi_{N_0} \# N_0^1$ de l'application de $\Phi \# U_1$ sur U_1 définissant l'action de Φ sur U_1 est à valeurs dans N_0^1 et définit une action de Φ_{N_0} sur N_0^1 . Soit Φ_x le groupe d'isotropie de Φ en $x \in N_0$ et soit $(N_0^1)_x$ le fibre de N_0^1 d'origine x , c'est-à-dire l'ensemble des éléments de contact (de dimension p) d'origine x ; le groupe Φ_x opère naturellement sur $(N_0^1)_x$ et l'action de Φ_{N_0} sur N_0^1 est la « somme » pour $x \in N_0$, des actions de Φ_x sur $(N_0^1)_x$. En particulier, les orbites de Φ_{N_0} dans N_0^1 sont toutes situées dans les fibres de N_0^1 et se projettent donc dans N_0 suivant des points par la projection de N_0^1 sur N_0 induite par la projection de CP^1 sur V . On désignera par invariants sur N_0^1 les fonctions numériques différentiables définies sur des ouverts saturés de N_0^1 (i.e. réunions d'orbites pour l'action de Φ_{N_0} sur N_0^1) et constantes sur les orbites de Φ_{N_0} dans N_0^1 .

Soit f un invariant différentiel sur U_1 , la restriction f' de f à N_0^1 vérifie: $(Tf') \circ (\hat{T}'\psi_0^1) = 0$. Sous certaines conditions, la connaissance des solutions de cette équation permet de déterminer les invariants différentiels sur U_1 . Plus précisément:

DÉFINITION 1.2. – On appelle semi-invariant sur N_0^1 toute application différentiable numérique l définie sur un ouvert saturé de N_0^1 et telle que:

$$(Tl) \circ (\hat{T}'\psi_0^1) = 0 .$$

On remarquera qu'un semi-invariant est une fonction localement constante sur chaque orbite de Φ_{N_0} dans N_0^1 .

THÉORÈME 1.3. – Si, pour tout $x \in U_0$ le groupe d'isotropie Φ_x est connexe, tout semi-invariant sur N_0^1 est la restriction d'un invariant différentiel de U_1 et d'un seul. Le théorème est une conséquence immédiate des lemmes suivants:

LEMME 1.4. – Il existe, pour tout $x^1 \in U_1$, une submersion définie au voisinage de x^1 , à valeurs dans N_0^1 et compatible avec les relations d'équivalence définies par Φ , sur U_1 et Φ_{N_0} sur N_0^1 .

Soit en effet x la projection de x^1 dans U_0 et soit ε une section différentiable de ψ^r définie sur un voisinage \mathcal{U}_x de x (une telle section existe car ψ_0 est une submersion (0, théorème 1.6)). Soit Π_1 la projection de $\Phi \neq N_0$ dans Φ et soit $\varepsilon_1 = \Pi_1 \circ \varepsilon$; si $\mathcal{U}_{x^1} = \tilde{\beta}^{-1}(\mathcal{U}_x)$ est l'image réciproque de \mathcal{U}_x par la projection $U_1 \rightarrow U_0$, l'application S_ε définie sur \mathcal{U}_{x^1} par: $S_\varepsilon(y^1) = [\varepsilon_1(\tilde{\beta}(y^1))]^{-1}(y^1)$ est à valeurs dans N_0^1 et vérifie les conditions annoncées.

LEMME 1.5. – Tout invariant différentiel sur N_0^1 (pour l'action de Φ_{N_0}) se prolonge en un invariant différentiel sur U_1 .

Soit en effet h un invariant défini sur un ouvert \mathcal{V} de N_0^1 . Le saturé $\tilde{\mathcal{V}}$ de \mathcal{V} dans U_1 est ouvert car, avec les notations du lemme précédent, pour $x^1 \in U_1$, $\tilde{\mathcal{V}} \cap \mathcal{U}_{x^1} = S_\varepsilon^{-1}(\mathcal{V}) \cap \mathcal{U}_{x^1}$ est ouvert. De plus, deux sections ε et ε' de ψ^0 étant données au dessus de \mathcal{U}_x , les fonctions définies sur $\tilde{\mathcal{V}} \cap \mathcal{U}_{x^1}$ par $h \circ S_\varepsilon$ et $h \circ S_{\varepsilon'}$, sont égales car S_ε et $S_{\varepsilon'}$, sont compatibles avec les relations d'équivalence sur U_1 et N_0^1 . On définit donc, sur $\tilde{\mathcal{V}}$, une fonction \tilde{h} par: $\tilde{h}|_{\tilde{\mathcal{V}} \cap \mathcal{U}_{x^1}} = h \circ S_\varepsilon = h \circ S_{\varepsilon'}$, et h est un invariant sur $\tilde{\mathcal{V}}$.

LEMME 1.6. – Si les groupes d'isotropies Φ_x sont connexes pour tout $x \in U_0$, alors, sur N_0^1 , tout invariant différentiel est un semi-invariant et réciproquement.

En effet, pour $x^1 \in N_0^1$, d'origine $x \in N_0$, l'espace tangent à l'orbite de x^1 dans N_0^1 est l'image par $\hat{T}'\psi_0^1$ de la fibre de $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0^1)$ au-dessus de x^1 et donc, un invariant est toujours un semi-invariant. Si les groupes d'isotropie de Φ sont connexes sur U_0 , pour tout $x_1 \in N_0^1$, l'orbite de x^1 est connexe; un semi-invariant étant une fonction localement constante sur chaque orbite, y est donc alors constante, d'où le résultat.

REMARQUE 1.7. – Soit G un groupe de Lie et H un sous-groupe fermé de G . Si H n'est pas connexe, les groupes d'isotropie pour l'action naturelle de G sur G/H ne sont pas connexes. Soit H_0 la composante connexe de l'identité dans H ; pour l'action naturelle de G sur G/H_0 les groupes d'isotropie sont connexes. Comme la projection canonique de G/H_0 sur G/H est un revêtement, tout germe d'immersion dans G/H_0 se projette dans G/H en un germe d'immersion. On en déduit donc une application de $\mathcal{F}^\lambda(G/H_0)$ (variété des germes d'immersion de \mathbf{R}^p dans G/H_0) sur $\mathcal{F}^\lambda(G/H)$ (variété des germes d'immersion de \mathbf{R}^p dans G/H). De plus, les actions de G sur G/H_0 et G/H , étant compatibles avec la projection de G/H_0 sur G/H , la projection de $\mathcal{F}^\lambda(G/H_0)$ sur $\mathcal{F}^\lambda(G/H)$ est compatible avec les relations d'équivalence définies par G sur $\mathcal{F}^\lambda(G/H_0)$ et $\mathcal{F}^\lambda(G/H)$. Au lieu d'étudier l'action de G sur G/H , il suffit donc d'étudier celle de G

sur G/H_0 . On appelle orientation des éléments de $\mathfrak{F}^\lambda(G/H)$ (resp. $\bar{\mathfrak{F}}^\lambda(G/H)$) l'opération qui consiste à passer de $\mathfrak{F}^\lambda(G/H)$ (resp. $\bar{\mathfrak{F}}^\lambda(G/H)$) à $\mathfrak{F}^\lambda(G/H_0)$ (resp. $\bar{\mathfrak{F}}^\lambda(G/H_0)$). Son intérêt est de permettre d'utiliser le théorème 1.3 pour la recherche des invariants différentiels. Cette technique s'étend parfois (au moins localement) au cas où c'est un groupoïde Φ qui opère sur une variété E . On doit alors considérer le groupoïde d'isotropie Ψ de Φ et le sous-groupoïde Ψ_0 de Ψ dont les fibres sont les composantes connexes des unités des fibres de Ψ et s'assurer que Φ/Ψ_0 a une structure de variété telle que l'action de Φ sur Φ/Ψ_0 soit différentiable et que la projection de $\Phi/\Psi = E$ soit un revêtement. Ceci une fois fait, il suffit d'étudier l'action de Φ sur Φ/Ψ_0 , action pour laquelle les groupes d'isotropie sont connexes.

B)

Les notations sont celles du paragraphe précédent. On suppose désormais que les groupes d'isotropie de Φ sur U_0 sont connexes. La détermination des invariants différentiels sur U_1 se ramène alors à celle des semi-invariants dans N_0^1 , c'est-à-dire à la résolution du système différentiel $(Tl) \circ (\hat{T}'\psi_0^1) = 0$ sur N_0^1 (avec l , application différentiable de N_0^1 dans \mathbf{R} , comme inconnue). Pour résoudre effectivement ce système, on doit l'écrire explicitement. Ceci est a priori difficile, car la source et le but de $\hat{T}'\psi_0^1$ ne possèdent pas de coordonnées reliées simplement à celles de U_0 . La méthode du repère mobile permet cette écriture explicite sans utiliser l'expression de ψ_1 en coordonnées, nous le montrons au § 1. On étudie au § 2 le passage de l'ordre 0 à l'ordre 1.

§ 1. La règle fondamentale.

a) *Les trivialisations locales adaptées à $T'N_0^1$.* — Rappelons d'abord comment, à une base $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_n$ d'un espace vectoriel E , est associé un atlas $(O_i, \varphi_i)_{i \in I}$ de la grassmannienne $G_p(E)$ des sous-espaces vectoriels de dimension p de E .

Soit i une permutation de $\{1, \dots, n\}$ dont les restrictions à $\{1, \dots, p\}$ et $\{p+1, \dots, n\}$ sont croissantes. Soit E'_i (resp. E''_i) le sous-espace engendré par $\varepsilon_{i_1}, \dots, \varepsilon_{i_p}$ (resp. $\varepsilon_{i_{p+1}}, \dots, \varepsilon_{i_n}$); on a $E = E'_i \oplus E''_i$ et on désigne par Π'_i (resp. Π''_i), la projection de E sur E'_i (resp. E''_i). L'ouvert O_i de $G_p(E)$ est l'ensemble des sous-espaces vectoriels de dimension p de E qui se projettent sur E'_i par Π'_i . Pour $F \in O_i$, $\varphi_i(F)$ est la matrice dans les bases $\varepsilon_{i_1}, \dots, \varepsilon_{i_p}$ et $\varepsilon_{i_{p+1}}, \dots, \varepsilon_{i_n}$ de l'application linéaire de E'_i dans E''_i admettant F comme graphe.

Soit e une section différentiable de N_0 dans l'espace $H(V)$ des repères de V ; pour $x \in N_0$, $e(x)$ est donc une base $e_1(x), \dots, e_n(x)$ de $T_x V$. Comme la fibre $(N_0^1)_x$ de N_0^1 au-dessus de x est la grassmannienne $G_p(T_x V)$, pour chaque $x \in N_0$, la donnée de $e(x)$ permet, comme ci-dessus, de définir un atlas $(O_{i,x}, \varphi_{i,x})$ dans $(N_0^1)_x$.

La réunion $O_i = \bigcup_{x \in N_0} O_{i,x}$ est un ouvert de N_0^1 et l'application φ_i de O_i sur $N_0 \times \mathbf{R}^{p(n-p)}$

dont la restriction à $O_{i,x}$ coïncide pour tout $x \in N_0$ avec $\varphi_{i,x}$ est un difféomorphisme compatible avec les projections de O_i et $N_0 \times \mathbf{R}^{p(n-p)}$ sur N_0 . Soit $\mathbb{1}$ la projection de $T(N_0 \times \mathbf{R}^{p(n-p)})$ sur $\mathbf{R}^{p(n-p)}$ obtenue en composant la projection de $T(N_0 \times \mathbf{R}^{p(n-p)}) = (TN_0) \times (T\mathbf{R}^{p(n-p)})$ sur le second facteur avec la forme invariante à gauche $T\mathbf{R}^{p(n-p)} \rightarrow T_0\mathbf{R}^{p(n-p)} = \mathbf{R}^{p(n-p)}$, on note $\varphi_i^{\mathbb{1}}$ l'application de TO_i sur $\mathbf{R}^{p(n-p)}$ définie par: $\varphi_i^{\mathbb{1}} = \mathbb{1} \circ \varphi_i$.

Soit alors, $T'N_0^1$ le fibré des vecteurs tangents à N_0^1 et qui sont verticaux pour la projection de N_0^1 sur N_0 et soit $T'O_i$ l'ensemble des vecteurs de $T'N_0^1$ dont l'origine appartient à O_i .

LEMME 1.1. - L'application $\tilde{\varphi}_i$ de $T'O_i$ sur $O_i \times \mathbf{R}^{p(n-p)}$ définie pour $X_{x^1} \in T'O_i$, vecteur d'origine x^1 dans $T'O_i$, par: $\tilde{\varphi}_i(X_{x^1}) = (x^1, \varphi_i^{\mathbb{1}}(X_{x^1}))$ est une trivialisatoin locale de $T'N_0^1$ au-dessus de O_i .

DÉMONSTRATION. - Immédiate à partir des définitions.

DÉFINITION 1.2. - On appelle trivialisatoin locale adaptée à $T'N_0^1$ toute trivialisatoin du type $\tilde{\varphi}_i$ ci-dessus obtenue à partir d'une section différentiable e de N_0 dans $H(V)$.

Avec les mêmes notations que plus haut, soient $u_{J_1 x}^{J_2}$, $J_1 = 1, \dots, j$; $J_2 = 1, \dots, (n-p)$ les coordonnées définies par $\varphi_{i,x}$ dans $O_{i,x}$ et soient $\partial/\partial u_{J_1 x}^{J_2}$ les champs de vecteurs associés à ces coordonnées sur $O_{i,x}$. Pour (J_1, J_2) fixé, le champ de vecteur $\partial/\partial u_{J_1}^{J_2}$ sur O_i dont la restriction à $O_{i,x}$ est $\partial/\partial u_{J_1 x}^{J_2}$ est une section de O_i dans $T'O_i$. Le lecteur vérifiera que la trivialisatoin $\tilde{\varphi}_i$ est celle obtenue par la donnée des $p(n-p)$ sections $\partial/\partial u_{J_1}^{J_2}$, $J_1 = 1, \dots, p$; $J_2 = 1, \dots, (n-p)$, de $T'O_i$.

Considérons maintenant l'application $\hat{T}'\psi_0^1$ de $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq O_i)$ dans TN_0^1 . Cette application est compatible avec la projection de $\Phi_{N_0} \neq N_0^1$ sur N_0^1 et est à valeurs dans $T'N_0^1$. L'ensemble $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq O_i)$ des éléments de $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0^1)$ dont l'origine appartient à $\Phi_{N_0} \neq O_i$ est donc appliqué sur $T'O_i$ par $\hat{T}'\psi_0^1$. De plus, une fois connu $\hat{T}'\psi_0^1$ sur chacun des $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq O_i)$, $\hat{T}'\psi_0^1$ est entièrement déterminée.

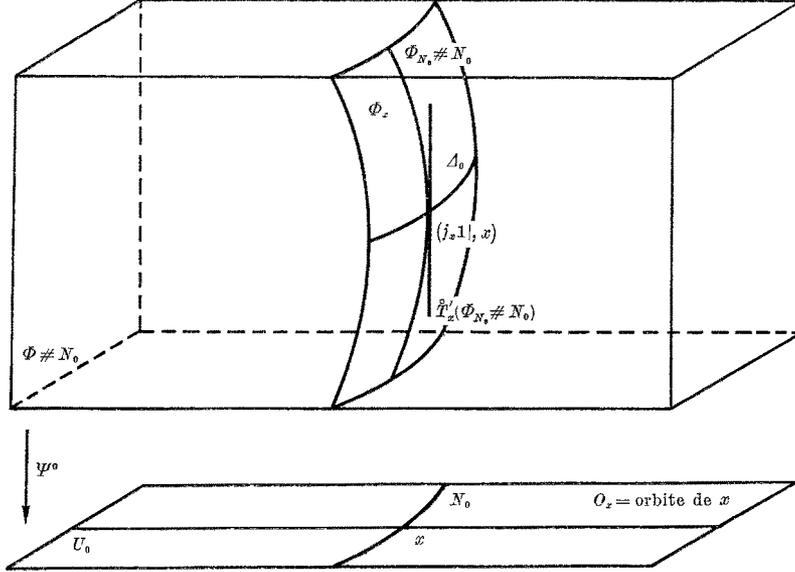
Donnons-nous une trivialisatoin locale $\tilde{\varphi}_i$ adaptée à $T'N_0^1$ (définition 1.2) et soient $\partial/\partial u_{J_1}^{J_2}$ les sections de O_i dans $T'O_i$ associées à $\tilde{\varphi}_i$ et définies ci-dessus. La restriction de $\hat{T}'\psi_0^1$ à $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq O_i)$, restriction qu'on notera encore $\hat{T}'\psi_0^1$, peut alors s'écrire:

$$\hat{T}'\psi_0^1 = \sum_{\substack{J_1=1,\dots,p \\ J_2=1,\dots,n-p}} \tau_{J_1}^{J_2} \otimes \frac{\partial}{\partial u_{J_1}^{J_2}}$$

où $\tau_{J_1}^{J_2}: \hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq O_i) \rightarrow O_i \times \mathbf{R}$ est un morphisme de fibré. Ce sont ces morphismes que l'on va expliciter dans le paragraphe suivant.

b) *Les formes de pseudo-connexions.* - Soit $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0)$ l'ensemble des vecteurs tangents à $\Phi_{N_0} \neq N_0$ dont l'origine appartient à Δ_0 et qui sont verticaux pour l'application source: $(j_x \varphi, x) \rightarrow x$ de $\Phi_{N_0} \neq N_0$ sur N_0 . Si l'on munit $\Phi_{N_0} \neq N_0$ (qui

est diffeomorphe à Φ_{N_0}) de la structure de groupoïde évidente, somme de groupes de Lie, de base N_0 , alors $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0)$ est l'algèbroïde de Lie correspondant. En particulier, pour $x \in N_0$, la fibre de $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0)$ au dessus de x s'identifie à l'algèbre de Lie du groupe d'isotropie Φ_x de Φ en x .



DÉFINITION 1.3. – Soit U un voisinage ouvert de Δ_0 dans $\Phi \neq N_0$ et soit α_U la restriction à U de l'application source de $\Phi \neq N_0$ sur N_0 . Une forme de pseudo-connexion sur U est un morphisme de fibrés vectoriels $\omega: TU \rightarrow \hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0)$ compatible avec α_U et tel que pour tout $x \in N_0$, le rang de la restriction de ω à $TU \cap T\Phi_x$ soit égal à la dimension de Φ_x .

REMARQUE 1.4. – En pratique, les formes de pseudo-connexion qui interviennent vérifient la condition supplémentaire suivante: Pour tout $x \in N_0$, la restriction de ω à $TU \cap T\Phi_x$ coïncide avec la forme invariante à gauche canonique sur le groupe de Lie Φ_x .

Soit $H(\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0))$ le fibré principal associé à $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0)$ et soit μ une section différentiable définie sur N_0 , à valeurs dans $H(\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0))$. (Notre étude étant locale, on peut toujours supposer qu'une telle section existe).

La donnée de μ équivaut à celle de r sections différentiables μ_1, \dots, μ_r de N_0 dans $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0)$ telles que, pour $x \in N_0$, les vecteurs $\mu_1(x), \dots, \mu_r(x)$ forment une base de l'algèbre de Lie de Φ_x .

Une forme de pseudo-connexion ω étant donnée, soit $\bar{\omega}$ le transposé de ω par la projection de $\Phi \neq N_0^1$ sur $\Phi \neq N_0$ définie par: $(u, x^1) \rightarrow (u, x)$ (avec $x =$ origine de x^1) et soit $\bar{\omega}: T(\Phi \neq N_0^1) \rightarrow \hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0^1)$ le morphisme obtenu en relevant $\bar{\omega}$ dans

$\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0^1)$. Le diagramme suivant est donc commutatif:

$$\begin{array}{ccc}
 T(\Phi \neq N_0^1) & \xrightarrow{\bar{\omega}} & \hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0^1) \\
 \downarrow & \searrow \bar{\omega} & \downarrow \\
 TU \subset T(\Phi \neq N_0) & \xrightarrow{\omega} & \hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0)
 \end{array}$$

La donnée de la section μ permet alors d'écrire successivement:

$$\omega = \sum_{k=1}^r \omega_k \otimes \mu_k,$$

où les ω_k sont des morphismes de TU dans $N_0 \times \mathbf{R}$ compatibles avec $\alpha_u: U \rightarrow N_0$:

$$\bar{\omega} = \sum_{k=1}^r \bar{\omega}_k \otimes \mu_k,$$

avec $\bar{\omega}_k$ transposé de ω_k

$$\bar{\bar{\omega}} = \sum_{k=1}^r \bar{\bar{\omega}}_k \otimes \mu_k,$$

où les $\bar{\bar{\omega}}_k: T(\Phi \neq N_0^1) \rightarrow N_0^1 \times \mathbf{R}$ sont obtenus par relèvement des $\bar{\omega}_k$.

On note $\omega'_1, \dots, \omega'_r$ les restrictions de $\bar{\omega}_1, \dots, \bar{\omega}_r$ à $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0^1)$. Comme la restriction de ω à $TU \cap T\Phi_x$ est de rang maximal, les ω'_k forment une base de l'espace des morphismes de $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0^1)$ dans $N_0^1 \times \mathbf{R}$ qui sont compatibles avec la projection de $\Phi_{N_0} \neq N_0^1$ sur N_0^1 ou, ce qui est équivalent des morphismes $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0^1) \rightarrow \mathbf{R}$.

Soit $\tilde{\varphi}_i: T'O_i \rightarrow O_i \times \mathbf{R}^{p(n-p)}$ une trivialisatation locale adaptée à $T'N_0^1$: Avec les notations du *a*), la restriction de $\hat{T}'\psi_0^1$ à $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq O_i)$ s'écrit:

$$\hat{T}'\psi_0^1 = \sum_{\substack{J_1=1, \dots, p \\ J_2=1, \dots, n-p}} \tau_{J_1}^{J_2} \otimes \frac{\partial}{\partial w_{J_1}^{J_2}}$$

où $\tau_{J_1}^{J_2}$ est un morphisme de $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq O_i)$ dans $O_i \times \mathbf{R}$. On peut donc écrire:

$$\tau_{J_1}^{J_2} = \sum_{k=1}^r a_{J_1 k}^{J_2} \omega'_k \quad J_1 = 1, \dots, p; \quad J_2 = 1, \dots, p(n-p),$$

où les $a_{J_1 k}^{J_2}$ sont des fonctions différentiables sur O_i . Ces fonctions, une fois déter-

minées, le système différentiel fondamental

$$(Tl) \circ (\hat{T}' \psi_0^1) = 0 ,$$

se ramène donc sur O_i au système suivant:

$$\sum_{\substack{J_1=1,\dots,p \\ J_2=1,\dots,n-p}} \frac{\partial l}{\partial u_{J_1}^{J_2}} a_{J_2,k}^{J_1} = 0 \quad k = 1, \dots, r$$

il est donc entièrement explicité. La règle de E. Cartan (cf. *d*) ci-dessous) permet le calcul des fonctions $a_{J_2,k}^{J_1}$.

c) La forme canonique. – Le groupoïde différentiable Φ étant le groupoïde de définition d'un pseudo-groupe de Lie de type fini Γ sur la variété V , il opère naturellement sur V et TV et ces actions sont compatibles. Ceci permet donc de définir sur $\Phi \neq V$ une forme canonique (cf. 0). On note η la forme canonique induite sur $\Phi \neq N_0$.

Si $A = (j_x \varphi, x) \in \Phi \neq N_0$ et si $X \in T_A(\Phi \neq N_0)$ on a donc:

$$\eta(X) = (T_x \varphi)^{-1}(T \psi^0(X)).$$

De plus, η est un morphisme de $T(\Phi \neq N_0)$ sur le fibré $\hat{T}N_0$ induit par TU_0 sur N_0 (ou U_0 est l'ouvert saturé de N_0 dans V).

PROPOSITION 1.5. – Pour toute forme de pseudo-connexion ω on a , au voisinage de Δ_0 :

$$\text{Ker } \eta \oplus \text{Ker } \omega = T(\Phi \neq N_0) .$$

En effet, en un point $(j_x \mathbf{1}, x) \in \Delta_0$, le noyau de η est l'algèbre de Lie de Φ_x et ω est une projection sur cette algèbre de Lie, d'où l'égalité en ce point. La continuité des formes η et ω permet de prolonger cette égalité à un voisinage de $(j_x \mathbf{1}, x)$ d'où le résultat.

Soient e et μ des sections de N_0 dans $H(V)$ et $H(\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0))$ respectivement, et soit ω une forme de pseudo-connexion. On a:

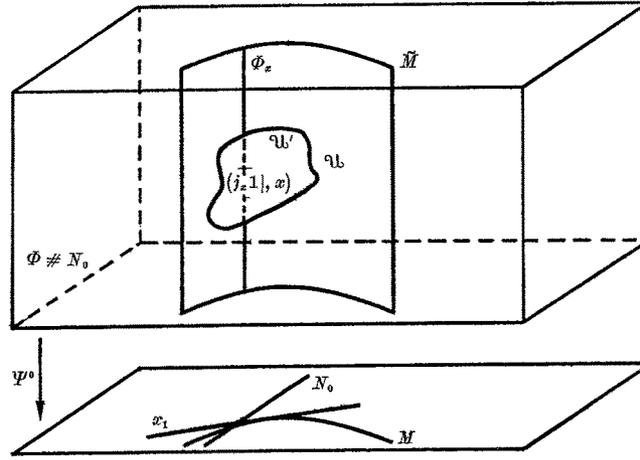
$$\eta = \sum_{i=1}^n \eta_i \otimes e_i ,$$

$$\omega = \sum_{k=1}^r \omega_k \otimes \mu_k ,$$

où η_i et ω_k sont des morphismes de fibrés vectoriels de $T(\Phi \neq N_0)$ dans $N_0 \times \mathbf{R}$. En composant avec la projection de $N_0 \times \mathbf{R}$ sur \mathbf{R} , chacun de ces morphismes définit une forme différentielle sur $\Phi \neq N_0$ qu'on désignera encore par la même lettre. Comme conséquence de la proposition précédente et des définitions de η et ω , on a alors:

PROPOSITION 1.6. — Avec les notations ci-dessus, les formes différentielles η_i et ω_k constituent, au voisinage de Δ_0 , une base de l'espace des formes différentielles sur $\Phi \neq N_0$.

On suppose donnée dans ce qui suit une section différentiable e de N_0 dans $H(V)$; les notations sont celles du a). Soit $x^1 \in O_{i,x}$ et soit M une sous-variété de dimension p de V dont l'élément de contact en x est x^1 . Soit $\tilde{M} = (\psi_0)^{-1}(M)$ l'image réciproque de M dans $\Phi \neq N_0$; on note $\tilde{\eta}$ la restriction à \tilde{M} de la forme canonique η et l'on désigne par $\tilde{\eta}_1, \dots, \tilde{\eta}_n$ les formes différentielles induites sur \tilde{M} par les formes η_1, \dots, η_n sur $\Phi \neq N_0$.



Comme x^1 appartient à l'ouvert $O_{i,x}$ défini par $e_{i_1}(x), \dots, e_{i_p}(x)$, les formes $\tilde{\eta}_{i_1}, \dots, \tilde{\eta}_{i_p}$ sont indépendantes sur un voisinage \mathcal{U} de $(j_x 1, x)$ dans \tilde{M} et, dans ce voisinage on a, pour $q = p + 1, \dots, n$:

$$(1) \quad \tilde{\eta}_{i_q} = \sum_{s=1}^p t_q^s \tilde{\eta}_{i_s},$$

où les t_q^s sont des fonctions numériques sur \tilde{M} .

Si l'on convient de désigner par $\tilde{\eta}'$ (resp. $\tilde{\eta}''$) la forme $(\tilde{\eta}_{i_1}, \dots, \tilde{\eta}_{i_p})$ (resp. $(\tilde{\eta}_{i_{p+1}}, \dots, \tilde{\eta}_{i_n})$) définie sur \tilde{M} et à valeurs dans \mathbf{R}^p (resp. \mathbf{R}^{n-p}) l'égalité (1) s'écrit:

$$(1') \quad \tilde{\eta}'' = t \tilde{\eta}',$$

où t est une fonction définie sur \tilde{M} et à valeurs dans l'espace des matrices à p colonnes et $n - p$ lignes.

Soit t' la restriction de t à la fibre de \tilde{M} au-dessus de x , c'est-à-dire à Φ_x . Cette application t' est définie sur le voisinage ouvert $\mathcal{U}' = \mathcal{U} \cap \Phi_x$ de $j_x 1$ dans Φ_x . Soit

$g \in \mathcal{U}'$ et soit y^1 l'élément de contact de dimension p , de V égal à $\eta(T_\sigma(\tilde{M}))$. Comme $\tilde{\eta}'(T_\sigma(\tilde{M}))$ est de dimension p , $y^1 \in O_{i,x}$; de plus, relativement à la carte $\varphi_{i,x}$, la matrice des coordonnées de y^1 est la matrice $t'(g)$ comme le montrent les égalités (1) et (1').

Le résultat suivant est la clé de la méthode du repère mobile.

LEMME 1.7. – Pour tout $g \in \mathcal{U}'$, on a :

$$t'(g^{-1}) = \varphi_{i,x}(gx^1).$$

Soit en effet $g \in \mathcal{U}'$ et φ un difféomorphisme local, appartenant au pseudogroupe Γ , tel que $g = j_x \varphi$.

On a : $T_\sigma \tilde{M} = (T_\sigma \psi_0)^{-1}(x^1)$ et donc, si $y^1 = \eta(T_\sigma(\tilde{M}))$,

$$\begin{aligned} y^1 &= \eta[(T_\sigma \psi_0)^{-1}(x^1)] \\ &= (T_x \varphi^{-1})(T_\sigma \psi_0)(T_\sigma \psi_0)^{-1}(x^1) \\ &= (T_x \varphi^{-1})(x^1) \\ &= g^{-1} x^1, \end{aligned}$$

mais alors $t'(g) = \varphi_{i,x}(y^1) = \varphi_{i,x}(g^{-1} x^1)$ d'où le résultat en remplaçant g par g^{-1} .

d) *La règle de E. Cartan.* – Les notations sont celles des paragraphes précédents.

On suppose données

- 1) Une section différentiable $e: N_0 \rightarrow H(V)$ (cf. a);
- 2) Une section différentiable $\mu: N_0 \rightarrow H(\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0))$ (cf. b);
- 3) Une forme de pseudo-connexion ω sur $\Phi \neq N_0$.

Soit (O_i, φ_i) une carte de N_0^1 associée à la section e (cf. a) et soit $x^1 \in O_i$. Comme au c), on fait choix d'une variété M de dimension p de V dont l'espace tangent en x est x^1 et on note $\tilde{M} = (\psi^0)^{-1}(M)$.

Les formes $\tilde{\eta}_{i,j}$; $\tilde{\eta}'$; $\tilde{\eta}''$ ont la même signification qu'au c). On note $\tilde{\omega}$ la restriction de ω à \tilde{M} et on désigne par $\tilde{\omega}_1, \dots, \tilde{\omega}_r$ les composantes de $\tilde{\omega}$ relativement à μ . Comme $x^1 \in O_i$, les formes $\tilde{\eta}_{i_1}, \dots, \tilde{\eta}_{i_p}$ et $\tilde{\omega}_1, \dots, \tilde{\omega}_r$ constituent une base de l'espace des formes différentielles sur \tilde{M} au voisinage de $j_x 1$. On a donc, pour $q = p + 1, \dots, n$ des égalités :

$$(1) \quad d\tilde{\eta}_{i\alpha} = \sum_{l,m=1}^p A_{lm}^q \tilde{\eta}_{i\alpha} \wedge \tilde{\eta}_{lm} + \sum_{\substack{l=1,\dots,p \\ k=1,\dots,r}} B_{lk}^q \tilde{\eta}_{i_l} \wedge \omega_k,$$

où A_{lm}^q et B_{lk}^q sont des fonctions numériques sur \tilde{M} .

Avec des conventions évidentes, on écrit (1) sous la forme:

$$(1') \quad d\tilde{\eta}'' = A\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\eta}' + B\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\omega}.$$

On pose $B(j_x \mathbf{1}) = B(x^1)$; $B(x^1)$ peut être considéré comme la matrice d'une application linéaire de \mathbf{R}^r dans $\mathbf{R}^p \times \mathbf{R}^{n-p}$.

On a, par ailleurs (cf. e): $\tilde{\eta}'' = t\tilde{\eta}'$. Le champ d'éléments de contact défini sur \tilde{M} par $\tilde{\eta}' = 0$ est donc le même que celui défini sur \tilde{M} par $\tilde{\eta} = 0$ c'est-à-dire par $T' \psi_0 = 0$. Comme ψ_0 est une submersion, ce champ d'éléments de contact est complètement intégrable. Il existe donc des fonctions \bar{A}_{lm}^s et \bar{B}_{ik}^s sur \tilde{M} telles que, pour $s = 1, \dots, p$:

$$(2) \quad d\tilde{\eta}_{i_s} = \sum_{l,m=1}^p \bar{A}_{lm}^s \tilde{\eta}_{i_l} \wedge \tilde{\eta}_{i_m} + \sum_{\substack{l=1,\dots,p \\ k=1,\dots,r}} \bar{B}_{lk}^s \tilde{\eta}_{i_l} \wedge \tilde{\omega}_k.$$

On écrit encore (2) sous la forme:

$$(2') \quad d\tilde{\eta} = \bar{A}\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\eta}' + \bar{B}\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\omega}.$$

On pose $\bar{B}(j_x \mathbf{1}) = \bar{B}(x^1)$ et on considère $\bar{B}(x^1)$ comme la matrice d'une application linéaire de \mathbf{R}^r dans $\mathbf{R}^p \times \mathbf{R}^p$.

On peut maintenant énoncer le résultat fondamental.

Règle de E. Cartan. — Etant données, comme ci-dessus, des sections e et μ et une forme de pseudo-connexion ω , soit (O_i, φ_i) une carte de N_0^1 associée à la section e (cf. a) et soient $w_{J_1}^{J_2}$ ($J_1 = 1, \dots, p$; $J_2 = 1, \dots, n-p$) les coordonnées associées à φ_1 dans O_i . Pour tout $x^1 \in O_i$, soit $t(x^1) = [t_{J_1}^{J_2}(x^1)]$ la matrice à p colonnes et $n-p$ lignes des coordonnées de x^1 et soit $T(x^1)$ la matrice de l'application $\mathbf{1} \times t(x^1)$ de $\mathbf{R}^n \times \mathbf{R}^{n-p}$ dans $\mathbf{R}^p \times \mathbf{R}^{n-p}$.

Les expressions, dans les coordonnées $w_{J_1}^{J_2}$ des solutions du système différentiel:

$$Tl \circ \hat{T}' \psi_0^1 = 0,$$

dont la source est dans O_i sont alors les solutions du système:

$$\sum_{\substack{J_1=1,\dots,p \\ J_2=1,\dots,p}} \frac{\partial l}{\partial w_{J_1}^{J_2}}(x^1) a_{J_1,k}^{J_2}(x^1) = 0 \quad k = 1, \dots, r$$

où $a(x^1) = [a_{J_1,k}^{J_2}(x^1)]$, considérée comme matrice d'une application linéaire de \mathbf{R}^r dans $\mathbf{R}^p \times \mathbf{R}^{n-p}$ est définie par:

$$a(x^1) = B(x^1) - T(x^1) \bar{B}(x^1),$$

où $B(x^1)$ et $\bar{B}(x^1)$ ont été définies plus haut.

PREUVE. — La restriction de $\hat{T}'\psi_0^1$ à $(\hat{T}'\Phi_{N_0} \neq O_i)$ peut en effet se mettre sous la forme:

$$\hat{T}'\psi_0^1 = \sum_{\substack{J_1=1,\dots,p \\ J_2=1,\dots,n-p}} \tau_{J_1}^{J_2} \otimes \frac{\partial}{\partial u_{J_1}^{J_2}}$$

avec

$$\tau_{J_1}^{J_2} = \sum_{k=1}^r a_{J_1,k}^{J_2} \omega'_k.$$

Si on pose:

$$\tau = [\tau_{J_1}^{J_2}],$$

on a donc: $\tau = a\omega'$ et tout revient, pour déterminer explicitement $\hat{T}'\psi_0^1$, à calculer la matrice $a(x^1)$ pour tout $x^1 \in O_i$. Pour x^1 donné, $a(x^1)$ est entièrement déterminée par la restriction de l'égalité $\tau = a\omega'$ à $\hat{T}'_{x^1}(\Phi_{N_0} \neq O_i)$. Soit x l'origine de x^1 , si l'on identifie $\hat{T}'_{x^1}(\Phi_{N_0} \neq O_i)$ à l'espace $T_{j_x \mathbf{1}}(\Phi_x)$ tangent au groupe d'isotropie Φ_x au point $j_x \mathbf{1}$, la restriction τ_{x^1} de τ à $\hat{T}'_{x^1}(\Phi_{N_0} \neq O_i)$ s'identifie, par définition même de $\hat{T}'\psi_0^1$, à la différentielle au point $j_x \mathbf{1}$ de l'application $g \rightarrow \varphi_{i,x}(gx^1)$ définie sur Φ_x . Cette dernière application étant égale à l'application $g \rightarrow t'(g^{-1})$ (cf. Lemme 1.7), on se ramène donc à calculer la différentielle dt' de t' au point $j_x \mathbf{1}$ ou, ce qui revient même, la restriction à $T_{j_x \mathbf{1}}\Phi_x$ de la différentielle dt de l'application t définie (cf. c)) sur $\mathfrak{U} \subset \tilde{M}$ par:

$$(3) \quad \tilde{\eta}'' = t\tilde{\eta}'.$$

En différentiant (3), on a:

$$(4) \quad d\tilde{\eta}'' = dt \wedge \tilde{\eta}' + t d\tilde{\eta}'.$$

En raison de (1') et (2'), on a donc:

$$(5) \quad A\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\eta}' + B\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\omega} = dt \wedge \tilde{\eta}' + t[\bar{A}\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\eta}' + \bar{B}\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\omega}],$$

qui s'écrit encore:

$$(6) \quad A\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\eta}' + B\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\omega} = dt \wedge \tilde{\eta}' + T\bar{A}\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\eta}' + T\bar{B}\tilde{\eta}' \wedge \tilde{\omega},$$

d'où l'on déduit:

$$(7) \quad \tilde{\eta}' \wedge [dt + (A - T\bar{A})\tilde{\eta}' + (B - T\bar{B})\tilde{\omega}] = 0.$$

Comme les composantes $\tilde{\eta}_{i_1}, \dots, \tilde{\eta}_{i_p}$ de $\tilde{\eta}'$ forment un système libre sur \tilde{M} , il existe donc une matrice C telle que:

$$(8) \quad dt + (A - T\bar{A})\tilde{\eta}' + (B - T\bar{B})\tilde{\omega} = C\tilde{\eta}'.$$

La restriction de cette relation à $T_{jz1}\Phi_x$ s'écrit:

$$(9) \quad -\tau_{x^1} + (B(x^1) - T(x^1)\bar{B}(x^1))\omega'_{x^1} = 0,$$

car

$$dt|T_{jz1}\Phi_x = dt' = -\tau_{x^1}$$

$$\tilde{\eta}|T_{jz1}\Phi_x = 0,$$

$$\tilde{\omega}|T_{jz1}\Phi_x = \omega'_{x^1}.$$

On a donc:

$$(10) \quad a(x^1)\omega'_{x^1} = \tau_{x^1} = [B(x^1) - T(x^1)\bar{B}(x^1)]\omega'_{x^1},$$

d'où

$$a(x^1) = B(x^1) - T(x^1)\bar{B}(x^1).$$

Il suffit ensuite d'écrire le système $Tl \circ \hat{T}'\psi_0^1 = 0$ dans les coordonnées $u_{j_1}^1$ pour obtenir le résultat.

e) *Repèreage absolu à l'ordre 0.* — En pratique, c'est la donnée d'un repère absolu au-dessus de N_0 (cf. définition 1.9) qui permet d'obtenir les sections e et μ ainsi que la forme de pseudo-connexion ω utilisées en d).

Soit $T'(\Phi \neq N_0)$ le fibré des vecteurs tangents à $\Phi \neq N_0$ et verticaux pour la projection de $\Phi \neq N_0$ sur N_0 . Ce fibré s'identifie à l'ensemble des vecteurs α -verticaux de $\alpha^{-1}(N_0)$ lorsqu'on identifie $\Phi \neq N_0$ à $\alpha^{-1}(N_0) \subset \Phi$. Soit $\hat{T}'(\Phi \neq N_0)$ le fibré induit par $T'(\Phi \neq N_0)$ sur Δ_0 . On a en particulier $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0) \subset \hat{T}'(\Phi \neq N_0)$. On rappelle (cf. b)) que pour $x \in N_0$, $\hat{T}'_{(jz1,x)}(\Phi_{N_0} \neq N_0)$ est de dimension r .

DÉFINITION 1.9. — Un repère absolu en $x \in N_0$ est une base

$$\varepsilon(x) = (\varepsilon_1(x), \dots, \varepsilon_s(x)) \quad \text{de} \quad \hat{T}'_{(jz1,x)}(\Phi \neq N_0)$$

dont les r premiers vecteurs appartiennent à $\hat{T}'_{(jz1,x)}(\Phi_{N_0} \neq N_0)$ (et en constituent donc une base).

Un repèreage absolu au-dessus de N_0 est une famille $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_s$ de sections différentiables de N_0 dans $T'(\Phi \neq N_0)$ telle que, pour tout $x \in N_0$, $\varepsilon(x) = (\varepsilon_1(x), \dots, \varepsilon_s(x))$ soit un repère absolu en x .

EXEMPLE 1.10. — Soit G le groupe des déplacements de \mathbf{R}^n . L'action de G sur \mathbf{R}^n étant transitive, on peut prendre $N_0 = 0$. Alors, $\hat{T}'(\Phi \neq N_0)$ est l'algèbre de Lie de G et $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0)$ l'algèbre de Lie du groupe d'isotropie en O (i.e. $SO(n)$).

La donnée d'une base orthonormée de \mathbf{R}^n (i.e. le repère absolu de E. Cartan) définit un repèreage absolu car, à cette base correspondent des coordonnées x_i dans \mathbf{R}^n et x_i^j dans $GL(n, \mathbf{R})$ et donc des coordonnées x_i, x_i^j dans le groupe affine $\mathcal{A}(n)$. S_1

l'on considère dans $T_x G$ les vecteurs:

$$\varepsilon_i = \frac{\partial}{\partial x_i} \text{ et } \varepsilon'_i = \frac{\partial}{\partial x'_i} - \frac{\partial}{\partial x'_j},$$

ils forment une base et définissent un repèreage absolu au-dessus de 0 .

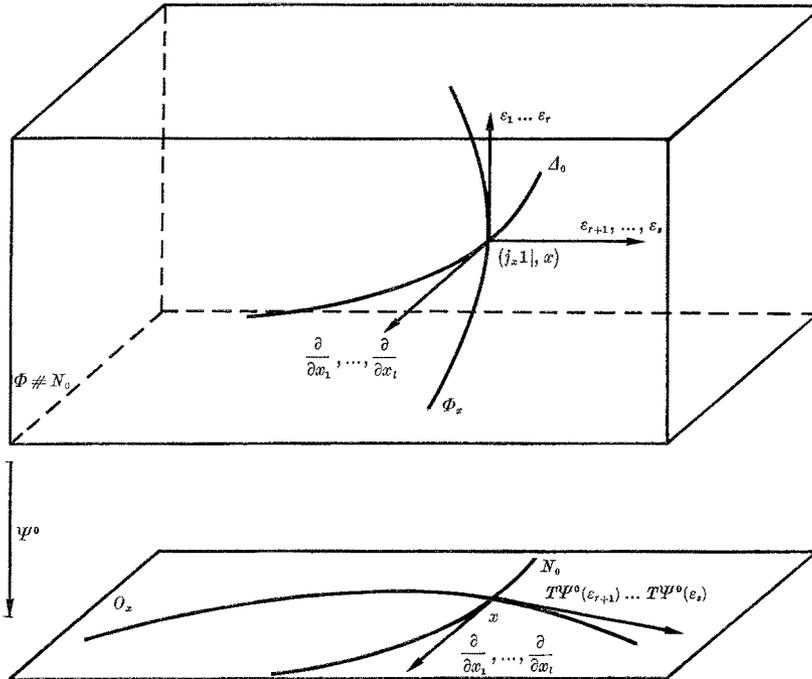
Rappelons (cf. II. A), § 1) que N_0 est l'image d'une section de la Φ -submersion f_0 de source U_0 , de but \mathbf{R}^l .

PROPOSITION 1.11. – A un repèreage absolu au-dessus de N_0 sont canoniquement associées des sections différentiables e et μ de N_0 dans $H(V)$ et $H(\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0))$ respectivement et une forme de pseudo-connexion sur $\Phi \neq N_0$.

Soit en effet $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_s$ le repèreage absolu donné. Par définition même, les sections $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_r$ définissent une section différentiable μ de N_0 dans $H(\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0))$. D'autre part, les vecteurs $T_{(j_x 1, x)} \psi^0(\varepsilon_{r+1}), \dots, T_{(j_x 1, x)} \psi^0(\varepsilon_s)$ forment une base de l'espace tangent en $x \in N_0$ à l'orbite O_x de x . Si donc on désigne par x_1, \dots, x_l les coordonnées définies sur N_0 par la restriction de f_0 à N_0 les sections de TV au-dessus de N_0 définies par:

$$e_1 = \frac{\partial}{\partial x_1}, \dots, e_l = \frac{\partial}{\partial x_l}, e_{l+1} = T\psi^0(\varepsilon_{r+1}), \dots, e_n = T\psi^0(\varepsilon_s)$$

définissent une section différentiable e de N_0 dans $H(V)$.



Il reste à déterminer la forme de pseudo-connexion. Soit $\hat{T}(\Phi \neq N_0)$ le fibré induit sur Δ_0 par le fibré tangent $T(\Phi \neq N_0)$ et soit E le sous-fibré de $\hat{T}(\Phi \neq N_0)$ engendré par $T\Delta_0$ et les images des sections $\varepsilon_{r+1}, \dots, \varepsilon_s$. On a :

$$\hat{T}(\Phi \neq N_0) = E \oplus \hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0).$$

On désigne par Π la projection de $\hat{T}(\Phi \neq N_0)$ sur $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0)$ définie par cette décomposition en somme directe. Soit alors $\omega: T\Phi \rightarrow \hat{T}\Phi$ la forme canonique sur Φ définie au (I. A), § 2). En identifiant $\Phi \neq N_0$ à une sous-variété de Φ par le plongement $(j_x\varphi, x) \rightarrow j_x\varphi$, la restriction de ω à $T(\Phi \neq N_0)$ définit un morphisme encore noté ω , de $T(\Phi \neq N_0)$ dans $\hat{T}'(\Phi \neq N_0)$. On vérifie alors que $\Pi \circ \omega: T(\Phi \neq N_0) \rightarrow \hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0)$ est une forme de pseudo-connexion sur $\Phi \neq N_0$.

EXEMPLE 1.12. – En reprenant l'exemple du groupe G des déplacements de R^n , la section μ , qui se réduit ici à $\mu(0)$, est la base $\partial/\partial x_i^j - \partial/\partial x_i^j$ de l'algèbre de Lie $O(n)$. La section e , définie par $e(0)$ est la base de R^n définie par le repère absolu. Enfin, la forme de pseudo-connexion est obtenue en composant la forme invariante à gauche $TG \rightarrow T_e G$ avec la projection de $T_e G$ sur $o(n)$ définie par la décomposition $T_e G = o(n) \oplus R^n$ associée aux coordonnées.

REMARQUE 1.13. – Lorsque, partant d'un repérage absolu, on utilise la règle de E. Cartan, la détermination des matrices A, B, \bar{A} et \bar{B} définies au d) est simple une fois connues les équations de structure du groupoïde Φ (i.e. de la forme canonique ω).

§ 2. Passage de l'ordre 0 à l'ordre 1.

Dans le paragraphe 1, le fait que l'ouvert saturé U_0 soit un ouvert de la base du groupoïde Φ est essentiel. Pour pouvoir reconduire la méthode à l'ordre 1, on doit donc se ramener à une situation du même type; ceci est l'objet du a) ci-dessous. On montre ensuite au b) comment à partir d'un repérage absolu à l'ordre 0 il est possible, sans données supplémentaires, d'obtenir un repérage absolu à l'ordre 1.

a) *Le groupoïde Φ^c .* – Soit Γ^c le pseudogroupe engendré dans CP^1 par les difféomorphismes locaux $\varphi^{1,c}$ de CP^1 obtenus en prolongeant les transformations $\varphi \in \Gamma$ (cf. I, B), § 1, b)). On vérifie aisément que, de même que Γ , Γ^c est un pseudogroupe de Lie de type fini et que son groupoïde de définition, qu'on note Φ^c , s'identifie au groupoïde $\Phi \neq CP^1$ des éléments composables pour l'action de Φ dans CP^1 . La base du groupoïde Φ^c est CP^1 ; on note α^c et β^c les applications source et but de Φ^c sur CP^1 .

Soit $\tilde{C}P^2 = CP^1(CP^1)$ la variété des éléments de contact de dimension p de CP^1 . Le groupoïde Φ^c opère naturellement dans $\tilde{C}P^2$ et l'on peut utiliser, pour la recherche des invariants différentiels pour cette action de Φ^c dans $\tilde{C}P^2$ la méthode du paragraphe précédent.

La variété CP^2 des éléments de contact de dimension p et d'ordre 2 de V se plonge canoniquement dans \tilde{CP}^2 . Plus précisément, avec les notations du (I, B), § 1), soit $\tilde{j}_0^2 \mu \in CP^2$, et soit $\bar{\mu}$ l'application de \mathbf{R}^2 dans CP^1 définie par: $\bar{\mu}(x) = \tilde{j}_0(\mu \circ \tau_x)$. $\bar{\mu}$ est une immersion et $\tilde{j}_0^1 \bar{\mu}$ est un élément de \tilde{CP}^2 ne dépendant que de $\tilde{j}_0^2 \mu$: c'est l'image de $\tilde{j}_0^2 \mu$ par le plongement canonique.

On vérifie ensuite aisément que CP^2 est stable pour l'action de Φ^c dans \tilde{CP}^2 et que pour l'action ainsi induite de Φ^c dans CP^2 les orbites sont les mêmes que pour l'action de Φ dans CP^1 . Ceci montre que les invariants différentiels pour l'action de Φ dans CP^2 sont les restrictions à CP^2 des invariants différentiels pour l'action de Φ^c dans \tilde{CP}^2 . La règle de E. Cartan peut donc encore être utilisée pour la recherche des invariants différentiels d'ordre 2. Plus généralement, pour les mêmes raisons, cette règle pourra être utilisée pour la détermination des invariants d'ordre n , une fois connus ceux d'ordre $n - 1$.

b) *Repérage absolu à l'ordre 1.* — Les données sont les suivantes:

- f_0 : Φ -submersion définie sur un ouvert de V .
- N_0 : image d'une section différentiable de f_0 .
- f_1 : Φ^c -submersion définie sur un ouvert de CP^1 .
- N_1 : image d'une section différentiable de f_1 . On suppose que N_1 se projette sur N_0 par la projection de CP^1 sur V .
On adopte, pour le groupoïde Φ^c , la même méthode de notation que pour Φ , ainsi:
- $\Phi^c \# N_1$: est le produit fibré de Φ^c et N_1 pour les applications $\alpha^c: \Phi^c \rightarrow N_1$ et $1: N_1 \rightarrow N_1$.
- $\Phi_{N_1}^c$: est le groupoïde d'isotropie de Φ^c au-dessus de N_1 ; c'est donc la réunion pour $x_1 \in N_1$ des groupes d'isotropies $\Phi_{x_1}^c$.
- $\Phi_{N_1}^c \# N_1$: est le produit fibré de $\Phi_{N_1}^c$ et N_1 pour les projections canonique de $\Phi_{N_1}^c$ et N_1 sur N_1 . On a: $\Phi_{N_1}^c \# N_1 \subset \Phi^c \# N_1$.
- Δ_1 : est l'ensemble des éléments de $\Phi^c \# N_1$ de la forme $(j_{x^1} 1, x^1)$.
- $\hat{T}'(\Phi^c \# N_1)$: est le fibré induit sur Δ_1 par le fibré des vecteurs tangents à $\Phi^c \# N_1$ et verticaux pour la projection de $\Phi^c \# N_1$ sur N_1 .
- $\hat{T}'(\Phi_{N_0}^c \# N_1)$: est le sous-fibré de $\hat{T}'(\Phi^c \# N_1)$ formé des vecteurs tangents à $\Phi_{N_0}^c \# N_1$ et verticaux pour la projection sur N_1 .

Plaçons-nous d'abord en un point $x^1 \in N_1$ d'origine $x \in N_0$. On a une identification canonique de $(\alpha^c)^{-1}(x^1) \subset \Phi^c$ avec $\alpha^{-1}(x) \subset \Phi$. Par cette identification, le groupe d'isotropie $\Phi_{x^1}^c$ de Φ^c en x^1 s'identifie à un sous-groupe de Φ_x ; groupe d'isotropie de Φ en x . De plus, avec les notations du (II, A), § 1), le sous-groupe de Φ_x ainsi obtenu est l'image réciproque de x^1 par l'application ψ_0^1 (ou plutôt sa restriction à $\Phi_x \times \{x^1\}$

qu'on identifie à Φ_x). L'algèbre de Lie de $\Phi_{x^1}^c$ considéré comme sous-groupe de Φ_x est donc le noyau de la restriction de $\hat{T}'\psi_0^1$ à la fibre de $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_1)$ audessus de $(j_x \mathbf{1}, x^1)$ c'est-à-dire à l'algèbre de Lie de Φ_x .

Ceci étant, en $x \in N_0$, comme en $x^1 \in N_1$, un repère absolu est une base d'un certain type de l'espace tangent à $\alpha^{-1}(x)$ au point $j_x \mathbf{1}$. La différence est essentiellement la suivante: dans le premier cas, les r premiers vecteurs doivent former une base de l'algèbre de Lie de Φ_x , dans le second cas, les r_1 premiers vecteurs doivent former une base de l'algèbre de Lie de $\Phi_{x^1}^c$ (avec $r_1 = \dim \Phi_{x^1}^c$).

La méthode pour obtenir un repère absolu d'ordre 1 à partir d'un repère absolu d'ordre 0 est maintenant claire. On doit, par combinaisons linéaires de certains vecteurs du repère d'ordre 0, obtenir une base de l'algèbre de Lie de $\Phi_{x^1}^c$ et compléter cette base par des vecteurs du repère d'ordre 0 pour former une base de $T_{j_x \mathbf{1}}(\alpha^{-1}(x))$.

Le passage au global se fait sans difficultés. Soit $\Phi \neq N_1$ (resp. $\Phi_{N_0} \neq N_1$) le produit fibré de $\Phi \neq N_0$ (resp. $\Phi_{N_0} \neq N_0$) et N_1 sur N_0 . Avec les notations du (II, A), §1), on a: $\Phi_{N_0} \neq N_1 \subset \Phi_{N_0} \neq N_0^1$. On convient de noter encore $\hat{T}'\psi_0^1$ la restriction de $\hat{T}'\psi_0^1$ à $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_1)$, fibré induit sur $\Phi_{N_0} \neq N_1$ par $T'(\Phi_{N_0} \neq N_0^1)$.

LEMME 2.1. — L'application $(j_x \varphi, x, x^1) \rightarrow (j_x \varphi, x^1, x^1)$ de $\Phi \times N_0 \times N_1$ dans $\Phi \times N_1 \times N_1$ induit un difféomorphisme de $\Phi \neq N_1$ sur $\Phi^c \neq N_1$ compatible avec les projections de $\Phi \neq N_1$ et $\Phi^c \neq N_1$ sur N_1 .

Démonstration évidente. — Ce lemme permet d'identifier $\hat{T}'(\Phi^c \neq N_1)$ avec l'espace $\hat{T}'(\Phi \neq N_1)$ des vecteurs tangents à $\Phi \neq N_1$ aux points de la forme $(j_x \mathbf{1}, x^1)$ et verticaux pour la projection de $\Phi \neq N_1$ sur N_1 .

LEMME 2.2. — Par l'identification de $\Phi^c \neq N_1$ avec $\Phi \neq N_1$, $\Phi_{N_1}^c \neq N_1$ est contenu dans $\Phi_{N_0} \neq N_1$ et $\hat{T}'(\Phi_{N_1}^c \neq N_1) = \text{Ker}(\hat{T}'\psi_0^1)$.

Pour démontrer ce lemme, on procède fibre par fibre. Et pour chaque fibre, il suffit d'utiliser la même méthode que celle utilisée plus haut au point $x^1 \in N_1$.

COROLLAIRE 2.3. — Un repérage absolu au-dessus de N_1 est une famille de s sections différentiables indépendantes de N_1 dans $\hat{T}'(\Phi \neq N_1)$ dont les r_1 premières sont à valeurs dans $\text{Ker} \hat{T}'\psi_0^1$.

Evident.

Soit $\varepsilon_1, \dots, \varepsilon_s$ un repérage absolu au-dessus de N_0 , soient e et μ les sections de N_0 dans $H(V)$ et $H(\hat{T}'(\Phi \neq N_0))$ respectivement et ω la forme de pseudo-connexion associées (cf. proposition 1.11).

En utilisant les résultats et notations du §1,b), soit $\omega'_1, \dots, \omega'_r$ la base des morphismes $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_0^1) \rightarrow \mathbf{R}$ associée à ω . La restriction de $\hat{T}'\psi_0^1$ à $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_1)$ s'exprime par:

$$\tau_{J_1}^{J_2} = \sum_{k=1}^r a_{J_1 k}^{J_2} \omega'_k \quad J_1 = 1, \dots, p \quad J_2 = 1, \dots, (n-p)$$

et comme $\text{Ker}(\hat{T}'\psi_0^1)$ a des fibres de dimension r_1 , par hypothèse, il existe parmi les formes $\tau_{J_1}^{J_2}$, $r - r_1$ formes linéairement indépendantes, qu'on notera $\tau^{J_{r_1+1}}, \dots, \tau^{J_r}$.

Complétons ce système par des formes $\omega'_{k_1}, \dots, \omega'_{k_r}$ de sorte que:

$$\omega'_{k_1}, \dots, \omega'_{k_r}, \quad \tau^{J_{r_1+1}}, \dots, \tau^{J_r}$$

soit une base de l'espace des formes $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_1) \rightarrow \mathbf{R}$. Soit $\varepsilon_1^c, \varepsilon_2^c, \dots, \varepsilon_{r_1}^c, \varepsilon_{r_1+1}^c, \dots, \varepsilon_r^c$ la base duale. Les ε_i^c sont des sections différentiables de N_1 dans $\hat{T}'(\Phi_{N_0} \neq N_1)$ vérifiant les conditions suivantes pour tout $x^1 \in N_1$:

- 1) $\varepsilon_1^c(x^1), \dots, \varepsilon_r^c(x^1)$ est une base de $\hat{T}'_{(j_x \mathbf{1}, x^1)}(\Phi_{N_0} \neq N_1)$;
- 2) $\varepsilon_1^c(x^1), \dots, \varepsilon_{r_1}^c(x^1)$ est à valeurs dans $\text{Ker}(\hat{T}'\psi_0^1)$.

Pour obtenir un repérage absolu à l'ordre 1, on doit compléter le système $\varepsilon_1^c, \dots, \varepsilon_r^c$. On utilise pour cela la remarque suivante: la projection de $\Phi \neq N_1$ sur $\Phi \neq N_0$ définie par $(j_x \varphi, x^1) \rightarrow (j_x \varphi, x)$ induit pour chaque $x^1 \in N_1$ un isomorphisme de $\hat{T}'_{(j_x \mathbf{1}, x^1)}(\Phi \neq N_1)$ sur $\hat{T}'_{(j_x \mathbf{1}, x)}(\Phi \neq N_0)$; on définit donc pour chaque i une section différentiable $\tilde{\varepsilon}_i$ de N_1 dans $T'(\Phi \neq N_1)$ telle que le diagramme suivant est commutatif:

$$\begin{array}{ccc} N_1 & \xrightarrow{\tilde{\varepsilon}_i} & \hat{T}'(\Phi \neq N_1) \\ \downarrow & & \downarrow \\ N_0 & \xrightarrow{\varepsilon_i} & \hat{T}'(\Phi \neq N_0) \end{array}$$

Ceci étant, par définition même d'un repérage au-dessus de N_0 , pour chaque $x^1 \in N_1$, l'espace engendré par $\tilde{\varepsilon}_1(x^1), \dots, \tilde{\varepsilon}_r(x^1)$ est $\hat{T}'_{(j_x \mathbf{1}, x^1)}(\Phi_{N_0} \neq N_1)$, c'est donc l'espace engendré par $\varepsilon_1^c(x^1), \dots, \varepsilon_r^c(x^1)$. En posant:

$$\varepsilon_k^c = \tilde{\varepsilon}_k \quad \text{pour } k = r + 1, \dots, s$$

on voit que $\varepsilon_1^c, \dots, \varepsilon_s^c$ est un repérage absolu au-dessus de N_1 . Le passage annoncé d'un repérage absolu à l'ordre 0 à un repérage absolu à l'ordre 1 est ainsi réalisé. Le lecteur vérifiera en outre que ce repérage est bien adapté à la poursuite des calculs.

BIBLIOGRAPHIE

- [1] BOURBAKI, *Variétés différentielles et analytiques*.
- [2] E. CARTAN, *La théorie des groupes finis et continus et la géométrie différentielle traitées par la méthode du repère mobile*, Gauthier-Villars, 1951.
- [3] C. EHRESMANN, *Colloque de géométrie différentielle*, Strasbourg, 1953.
- [4] C. EHRESMANN, *Sur les pseudogroupes de Lie de type fini*, Compt. Rend. Acad. Sci., 1958.
- [5] J. FAVARD, *Cours de géométrie différentielle locale*, Gauthier-Villars, 1957.
- [6] V. GUILLEMIN - S. STERNBERG, *Deformation theory of pseudogroup structures*, Memoirs of the Am. Math. Soc., vol. 64.
- [7] P. LIBERMANN, *Thèse*, Strasbourg, 1953; *Annali di Matematica*, **36** (1954).
- [8] P. LIBERMANN, *Sur les groupo-des différentiables et le presque parallélisme*, Istituto Nazionale di Alta Matem. Symposia Mat., Roma, 1971.