

UNE QUESTION D'APPUIS

FRÉDÉRIC MANGOLTE ET CHRISTOPHE RAFFALLI

INTRODUCTION.

La motivation originale de ce travail est une étape dans la preuve du résultat suivant tiré de l'article [2].

Théorème 1. *Let X be a real Del Pezzo surface of degree 1 homeomorphic to the disjoint union of 4 spheres and a projective plane, then every smooth map $f : X \rightarrow S^2$ can be approximated by regular maps.*

Voir l'article cité pour les définitions et motivations de ce théorème.

1. RAPPELS.

Définition 2 (Convexe). *Soit E un espace euclidien de dimension n . Un sous-ensemble $A \subset E$ est convexe dans E si et seulement si*

$$\forall x, y \in A, \forall t \in [0, 1], \quad tx + (1 - t)y \in A .$$

Définition 3 (Enveloppe convexe). *Soit $A \subset E$ un sous-ensemble quelconque, l'enveloppe convexe de A dans E est le plus petit (au sens de l'inclusion) convexe de E qui contient A .*

Définition 4 (Point extrémal). *Soit A un ensemble. On dira qu'un point $x \in A$ est un point extrémal de A si l'enveloppe convexe de A privée de x est toujours convexe.*

Théorème 5 (Krein-Milman). *Tout compact convexe non vide d'un espace euclidien admet un point extrémal.*

Démonstration. Voir par exemple [1]. □

Corollaire 6. *Tout compact non vide d'un espace euclidien admet un point extrémal.*

Démonstration. Soit A un compact non vide d'un espace euclidien. Soit A_c l'enveloppe convexe de A . Par Krein-Milman, il existe $x \in A_c$ extrémal. On a $x \in A$. En effet, $A_c \setminus \{x\}$ est convexe et si $x \notin A$, c'est un convexe contenant A et strictement inclus dans A_c ce qui est impossible. □

2. HYPERPLAN DE n -APPUIS.

Définition 7 (Hyperplan d'appui). *Soit H un hyperplan d'un espace euclidien E d'équation $l(x) = a$ où l est une forme linéaire et $a \in \mathbb{R}$. On note H^+ le demi-espace $\{x \in E; l(x) \geq a\}$ et H^- le demi-espace $\{x \in E; l(x) \leq a\}$. Soit A un sous-ensemble de E et $x \in A$. On dira que H est un hyperplan d'appui à A en x , si et seulement si*

- (1) $x \in A \cap H$
- (2) $A \subset H^+$ ou $A \subset H^-$

Nous remercions P. Verovic pour une discussion fondatrice et V. Grandjean pour sa relecture attentive.

On dira aussi que H s'appuie sur A en x .

Si A est un sous ensemble de $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ et $x \in A$, on dira que H s'appuie sur A en x ssi il existe une carte affine E de $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ telle que $x \in E$ et telle que H s'appuie sur A en x dans E .

Définition 8 (Hyperplan de r -appui). Soient A_1, \dots, A_r , des sous-ensembles de $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$. On dira que H est un hyperplan de r -appui à A_1, \dots, A_r s'il existe des points $x_1 \in A_1, x_2 \in A_2, \dots, x_r \in A_r$ tels que H soit un hyperplan d'appui à A_i en x_i pour tout $1 \leq i \leq r$.

Théorème 9. Soit $n \in \mathbb{N}$ et soient $\{A_i\}_{1 \leq i \leq n}$, des sous-ensembles fermés et connexes de $\mathbb{P}^n(\mathbb{R})$. Supposons qu'il existe un point $p \in \mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ tel qu'aucun hyperplan passant par p ne rencontre tous les A_i , alors il existe un hyperplan de n -appui à A_1, \dots, A_n .

Démonstration. On note $\mathbb{P} = \mathbb{P}^n(\mathbb{R})$ et $\mathbb{P}^* = (\mathbb{P}^n(\mathbb{R}))^*$ le projectif dual.

Remarque : l'hypothèse sur l'existence du point p implique que les ensembles A_i sont deux à deux disjoints.

À chaque hyperplan $H \subset \mathbb{P}$ d'équation $\sum \lambda_k x_k = 0$, on associe le point $H^* = (\lambda_1 : \lambda_2 : \dots : \lambda_n)$ du projectif dual \mathbb{P}^* . À chaque point p de \mathbb{P} , on associe l'hyperplan dual de \mathbb{P}^* , noté $p^* = \{H^*, p \in H\}$.

Notons \mathcal{H} l'ensemble des hyperplans de \mathbb{P} qui rencontrent tous les A_i . Par le nombre de sous-ensembles A_i , l'ensemble \mathcal{H} est non vide.

Soit $H \in \mathcal{H}$, pour tout i , $1 \leq i \leq n$, $H \cap A_i \neq \emptyset$. Notons \mathcal{H}^* l'image de \mathcal{H} dans le projectif dual \mathbb{P}^* . Par hypothèse, \mathcal{H}^* est contenu dans le complémentaire de l'hyperplan p^* de \mathbb{P}^* . En effet, p^* correspond à l'ensemble des hyperplans de \mathbb{P} passant par p .

Notons U_p l'ouvert affine complémentaire de p^* dans \mathbb{P}^* .

Lemme 10. \mathcal{H}^* est compact dans U_p .

D'après le Corollaire 6 de Krein-Milman et le Lemme 10, \mathcal{H}^* admet donc un point extrémal H^* . Montrons que H est un hyperplan de n -appui aux A_1, \dots, A_n .

En contraposant, considérons un hyperplan H de \mathcal{H} qui ne s'appuie pas sur A_1 . Comme $H \in \mathcal{H}$, pour tout i , $2 \leq i \leq n$, il existe $y_i \in A_i \cap H$. Soit P_1 un hyperplan qui passe par p et y_2, \dots, y_n . Par hypothèse P_1 ne rencontre pas A_1 . Donc A_1 est connexe dans $\mathbb{P} \setminus P_1$. Comme H n'est pas d'appui à A_1 , il n'est pas d'appui dans la carte affine $E = \mathbb{P} \setminus P_1$. Plaçons nous dans l'espace affine E . L'hyperplan H y définit deux demi-espaces et il existe $x_1 \in A_1 \cap H^+ \setminus H$ et $x_2 \in A_1 \cap H^- \setminus H$.

Soit S le segment fermé $[x_1, x_2]$ de E (qui passe donc par H). Montrons que tout hyperplan de E rencontrant S rencontre A_1 (1) : soit P un hyperplan de E passant par S . Si $P \cap S = x_1$ ou x_2 c'est immédiat. Sinon supposons que $P \cap S \in]x_1, x_2[$ et $A_1 \cap P = \emptyset$. Soit $O^+ = P^+ \setminus P$ et $O^- = P^- \setminus P$. O^+ et O^- sont deux ouverts de E et $A_1 \subset O^+ \cup O^-$. Le sous-espace A_1 étant connexe dans E , on a $A_1 \subset O^+$ ou $A_1 \subset O^-$, ce qui est impossible car $x_1 \in O^+$ et $x_2 \in O^-$ (ou l'inverse).

Pour tout y appartenant à S , soit H_y l'hyperplan déterminé par y, y_2, \dots, y_n (H_y est bien défini car les points y_2, \dots, y_n sont deux à deux distincts et n'appartiennent pas à E tandis que $y \in S \subset E$). L'hyperplan H_y appartient à \mathcal{H} puisqu'il rencontre A_1 par la propriété (1) et car $y \in H_y \cap E \neq \emptyset$.

Les points y_2, \dots, y_n définissent une droite D de \mathbb{P}^* et on a $H_y^* \in D$. Donc l'ensemble des H_y^* pour $y \in [x_1, x_2]$ est un segment S^* fermé de U_p (car $p \notin H_y$) dont les deux extrémités sont dans \mathcal{H}^* . Soit $y_0 = S \cap H$, $H^* = H_{y_0}^*$ est un point à l'intérieur de S^* , il appartient donc à l'enveloppe convexe de \mathcal{H}^* et il ne peut être extrémal, car on perd la convexité si on le retire. \square

Preuve du lemme 10. Notons \mathcal{H}_i l'ensemble des hyperplans qui rencontrent A_i . On a $\mathcal{H}^* = \bigcap_{1 \leq i \leq n} \mathcal{H}_i^*$. A_i étant fermé \mathcal{H}_i^* est fermé, c'est la classe d'équivalence d'une sous-ensemble fermé B_i de la sphère unité de \mathbb{R}^{n+1} . Soit H un hyperplan de \mathbb{P} ne rencontrant pas A_i , c'est un hyperplan de \mathbb{R}^{n+1} ne rencontrant pas B_i . Comme B_i est compact il y a un voisinage de H qui ne rencontre pas B_i donc A_i .

De plus, \mathcal{H}^* est borné dans U_p car $\mathcal{H}^* \cap p^* = \emptyset$ et \mathcal{H}^* est un fermé de \mathbb{P}^* donc finalement \mathcal{H}^* est un compact de U_p . \square

RÉFÉRENCES

- [1] N. Bourbaki *Espaces vectoriels topologiques, chap. II.4.th. 1*, Hermann, Paris 1953
- [2] N. Joglar, F. Mangolte, Real algebraic morphisms and Del Pezzo surfaces of degree 2 *Journal of Algebraic Geometry* **13** (2004) 269–285

LABORATOIRE DE MATHÉMATIQUES, UNIVERSITÉ DE SAVOIE, 73376 LE BOURGET DU LAC CE-
DEX, FRANCE, FAX : (33) 4 79 75 81 42

E-mail address: mangolte@univ-savoie.fr

E-mail address: raffalli@univ-savoie.fr