

4. Remarques sur le cas de $sl(r, A)$, $r \geq 3$

Objekttyp: **Chapter**

Zeitschrift: **L'Enseignement Mathématique**

Band (Jahr): **33 (1987)**

Heft 1-2: **L'ENSEIGNEMENT MATHÉMATIQUE**

PDF erstellt am: **18.04.2024**

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern.

Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden.

Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

Haftungsausschluss

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

Il est alors immédiat que

$$\tilde{L}_3 \circ \tilde{\lambda}_3 = \langle h_\alpha, h_\alpha \rangle \text{Id},$$

et par suite $\tilde{L}_3$ est un isomorphisme de k -espaces vectoriels.

En ce qui concerne le calcul du $H_{2,k}(\mathfrak{g}_A, \mathfrak{g}_A)$ on procède de manière analogue, en remplaçant le complexe $(A^*/_{1-X, 1+Y}, b)$, par le complexe $(A^*/_{1+Y}, b)$, dont l'homologie est $H_*^-(A)$.

Enfin on ramène facilement le cas général au cas déployé; en effet supposons que (L, k) soit une extension galoisienne, de degré fini, telle que $\mathfrak{g} \otimes_k L$ soit déployée sur L . On applique ce que l'on vient de démontrer à la situation:

$$\mathfrak{g}' = \mathfrak{g} \otimes_k L, \quad A' = A \otimes_k L, \quad \mathfrak{g}'_{A'} = \mathfrak{g}' \otimes_k A' = \mathfrak{g}_A \otimes_k L.$$

Pour achever la preuve, il suffit de remarquer que l'on a des isomorphismes

$$\begin{aligned} H_{*,k}(\mathfrak{g}_A) &\xrightarrow{\sim} [H_{*,L}(\mathfrak{g}_A \otimes_k L)]^{G_{L/k}} \\ H_{*,k}(\mathfrak{g}_A, \mathfrak{g}_A) &\xrightarrow{\sim} [H_{*,L}(\mathfrak{g}_A \otimes_k L, \mathfrak{g}_A \otimes_k L)]^{G_{L/k}} \end{aligned}$$

où $G_{L/k}$ est le groupe de Galois de (L, k) : ce groupe est fini et on est en caractéristique nulle.

4. REMARQUES SUR LE CAS DE $\mathfrak{sl}(r, A)$, $r \geq 3$

Soit $\mathfrak{sl}(r, A) \simeq A \otimes \mathfrak{sl}(n, k)$, l'algèbre de Lie des $r \times r$ matrices de trace nulle. Explicitons l'isomorphisme

$$\tilde{\mathcal{L}}_3: H_{3,k}(\mathfrak{sl}(r, A)) \rightarrow HC_2(A),$$

induit (pour $r \geq 3$), par l'application de [LQ]:

$$\begin{aligned} &\mathcal{L}(a_0 X_0 \wedge a_1 X_1 \wedge \dots \wedge a_n X_n) \\ &= (-1)^n \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_n} \varepsilon_\sigma \text{Trace}(X_0 X_{\sigma(-1)} \dots X_{\sigma(n)})(a_0, a_{\sigma(1)}, \dots, a_{\sigma(n)}); \end{aligned}$$

(L'application L considérée dans le paragraphe précédent ne convient pas ici).

On peut écrire

$$\begin{aligned} &\mathcal{L}_3(a_0 X_0 \wedge a_1 X_1 \wedge a_2 X_2) \\ &= \text{Trace}(X_0 X_1 X_2)(a_0, a_1, a_2) - \text{Trace}(X_0 X_2 X_1)(a_0, a_2, a_1) \\ &= \frac{1}{2} \psi(X_0, X_1, X_2)((a_0, a_1, a_2) - (a_0, a_2, a_1)) \\ &\quad + \frac{1}{2} \phi(X_0, X_1, X_2)((a_0, a_1, a_2) + (a_0, a_2, a_1)) \end{aligned}$$

où

$$\phi(X_0, X_1, X_2) = \text{Trace}(X_0[X_1, X_2])$$

et

$$\psi(X_0, X_1, X_2) = \text{Trace}(X_0X_1X_2 + X_0X_2X_1)$$

sont des 3-formes invariantes sur $\mathfrak{sl}(r, k)$, respectivement antisymétrique et symétrique.

Lorsque A est lisse ou un corps extension de k , on sait que

$$HC_2(A) \simeq H_{DR}^0(A) \oplus (\Omega_{A/k}^2/d \Omega_{A/k}^1);$$

L'isomorphisme ci-dessus s'explique alors par l'application

$$a_0X_0 \wedge a_1X_1 \wedge a_2X_2 \mapsto \psi(X_0, X_1, X_2)a_0a_1a_2 + \phi(X_0, X_1, X_2)a_0da_1da_2.$$

Esquissons une preuve; on note d'abord l'analogie des lemmes 3 et 4. Soit H, E_+, E_-, H' , les matrices de $\mathfrak{sl}(r, k)$ de la forme

$$\begin{pmatrix} M & 0 \\ 0 & 0 \end{pmatrix}$$

où M est donné respectivement par

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & -1 \end{pmatrix};$$

alors on a:

$(\otimes^3 \mathfrak{sl}(r, k))_{\mathfrak{sl}(r, k)}$ est de dimension 2, engendré par

$$[H \otimes E_+ \otimes E_-] \quad \text{et} \quad [H \otimes H \otimes H'];$$

de plus l'application

$$S^3 A \oplus \wedge^3 A \rightarrow (\wedge^3 \mathfrak{sl}(r, A))_{\mathfrak{sl}(r, k)}$$

donnée par

$$\begin{aligned} a \cdot b \cdot c &\mapsto [aH \wedge bE_+ \wedge cE_-] \\ a \wedge b \wedge c &\mapsto [aH \wedge bH \wedge cH'] \end{aligned}$$

est un isomorphisme de k -espaces vectoriels.

Une méthode pour prouver cela consiste à utiliser l'argument géométrique suivant sur les systèmes de racines:

Pour un système de racines Δ de base R de type $A_n (n \geq 2)$, la plus grande racine est orthogonale à toutes les racines de la base sauf exactement 2.

Enfin on obtient un inverse de $\tilde{\mathcal{L}}_3$ à partir du morphisme de complexes

$$\begin{array}{ccccc} A^4/_{1-x} & \xrightarrow{b} & A^3/_{1-x} & \xrightarrow{b} & A^2/_{1-x} \\ \mu_4 \downarrow & & \mu_3 \downarrow & & \mu_2 \downarrow \\ \wedge^4(\mathfrak{sl}(r, A))_{\mathfrak{sl}(r, k)} & \xrightarrow{d} & \wedge^3(\mathfrak{sl}(r, A))_{\mathfrak{sl}(r, k)} & \xrightarrow{d} & \wedge^2(\mathfrak{sl}(r, A))_{\mathfrak{sl}(r, k)} \end{array}$$

$$\mu_2((a_0, a_1)) = \frac{1}{2} [a_0 H \wedge a_1 H],$$

$$\mu_3((a_0, a_1, a_2)) = \frac{1}{2} [a_0 H \wedge a_1 E_+ \wedge a_2 E_-] + \frac{1}{2} [a_0 H \wedge a_1 H \wedge a_2 H'],$$

$$\begin{aligned} \mu_4((a_0, a_1, a_2, a_3)) &= \frac{1}{4} [a_0 E_+ \wedge a_1 E_- \wedge a_2 E_+ \wedge a_3 E_-] \\ &+ \frac{1}{4} \sum_{\sigma \in G} \varepsilon_\sigma [a_{\sigma(0)} H \wedge a_{\sigma(1)} H \wedge a_{\sigma(2)} E'_+ \wedge a_{\sigma(3)} E'_-] \end{aligned}$$

où G est le groupe cyclique engendré par le cycle $(0, 1, 2, 3)$, et où E'_+ et E'_- proviennent des matrices

$$\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix} \quad \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}.$$

On a une approche analogue pour $H_{2,k}(\mathfrak{sl}(r, A), \mathfrak{sl}(r, A))$ ($r \geq 3$).

En écrivant les lignes qui précèdent, l'auteur était motivé par l'homologie des groupes algébriques simples (éventuellement réels). Que connaît-on d'analogue au théorème 1 et 2 dans ce contexte?

La situation pour $SL(r, A)$ est assez bien comprise grâce à la K -théorie algébrique et à l'article récent [G].

Dans le cas des groupes algébriques réels simples, il y a des résultats dans [D], [D-S], [P-S]; en particulier l'analogue de théorème 2 est connu pour $SO(n, \mathbf{R})$, comme conséquence du théorème de Sydler [S].