

FAOUZI AMMAR

Cohomologies et déformations de certaines algèbres de Lie \mathbb{Z} -graduées

Publications du Département de Mathématiques de Lyon, 1995, fascicule 2
« Cohomologies et déformations de certaines algèbres de Lie \mathbb{Z} -graduées », , p. 1-77

http://www.numdam.org/item?id=PDML_1995__2_A1_0

© Université de Lyon, 1995, tous droits réservés.

L'accès aux archives de la série « Publications du Département de mathématiques de Lyon » implique l'accord avec les conditions générales d'utilisation (<http://www.numdam.org/conditions>). Toute utilisation commerciale ou impression systématique est constitutive d'une infraction pénale. Toute copie ou impression de ce fichier doit contenir la présente mention de copyright.

NUMDAM

Article numérisé dans le cadre du programme
Numérisation de documents anciens mathématiques
<http://www.numdam.org/>

**COHOMOLOGIES ET DEFORMATIONS
DE CERTAINES ALGEBRES DE LIE Z-GRADUEES**

Faouzi AMMAR

0-1 SYSTEME COMPLETEMENT INTEGRABLE ET EQUATION ISOSPECTRALE DE LAX :

Définitions et notations :

Soit M une variété différentiables

Une structure de Poisson sur M , est définie par la donnée d'une application bilinéaire antisymétrique de $C^\infty(M) \times C^\infty(M)$ dans $C^\infty(M)$ notée :

$(f, g) \longrightarrow \{f, g\}$ vérifiant les conditions suivantes :

$$a/ \{f, g \cdot h\} = \{f, g\}h + \{f, h\}g$$

b/ Identité de Jacobi :

b/ Identité de Jacobi :

$$\{f, \{g, h\}\} + \{h, \{f, g\}\} + \{g, \{h, f\}\} = 0$$

La variété M est appelée variété de Poisson .

A toute fonction $f \in C^\infty(M)$, sur la variété de Poisson M, on peut associer son champ de vecteurs hamiltonien X_f , il est défini par la propriété suivante :

$$\text{Pour toute fonction } g \in C^\infty(M), \text{ on a } X_f.g = -\{f, g\}$$

Exemples :

a/ Une variété symplectique (M, Ω) est une variété de Poisson :

pour tout couple (f, g) d'éléments de $C^\infty(M)$, le crochet $\{f, g\}$ est donné par :

$$\{f, g\} = \Omega(X_f, X_g)$$

où X_f et X_g sont les champs de vecteurs hamiltoniens, de hamiltoniens f et g données par :

$$df = i(X_f)\Omega \quad dg = i(X_g)\Omega$$

b/ Soit G une algèbre de Lie de dimension finie ; G^* son dual pour tout couple (f, g) d'éléments de $C^\infty(G^*)$ et tout $\alpha \in G^*$.

$$\text{On pose : } \{f, g\}(\alpha) = \langle \alpha, [df(\alpha), dg(\alpha)] \rangle$$

Cela définit une structure de Poisson sur G^* , dite structure de Kirillov-Kostant-Sauriau .

Equation isospectrale de Lax :

Soit un ensemble de matrices de la forme :

sous algèbres telles que $G = G^+ + G^-$ comme espaces vectoriels mais non comme algèbres de Lie .

On désigne par G^* , G^{+*} et G^{-*} les duaux respectivement de G , G^+ et G^-

$\pi_{G^{+*}} : G^* \longrightarrow G^{+*}$ désigne la projection canonique, transposée de l'injection canonique $i : G^+ \longrightarrow G$

l'espace G^* est somme de deux sous espaces :

$$G^* = G^{+\perp} \oplus G^{-\perp}; \quad G^{+\perp} = \left\{ \xi \in G^* / \langle \xi, x \rangle = 0 \quad \forall x \in G^+ \right\} \text{ annulateur de } G^+$$

La restriction de $\pi_{G^{+*}}$ à $G^{-\perp}$ est un isomorphisme de $G^{-\perp}$ sur G^{+*} ; G^{+*} est identifié à $G^{-\perp}$.

De même on peut identifier G^{-*} au sous espace vectoriel $G^{+\perp}$

On considère sur G^{+*} la structure de Poisson définie précédemment .

Puisque on peut identifier G^{+*} avec $G^{-\perp}$, on a maintenant une structure de Poisson sur $G^{-\perp}$.

On peut donc faire apparaître deux structures de Poisson distinctes sur G^* correspondant à deux structures d'algèbres de Lie sur G ; La structure de départ et celle obtenue comme somme directe d'algèbres de Lie G^+ et G^- ;

$$G_0 = G^+ \oplus G^-$$

On désigne par \mathcal{Z} et $\mathcal{Z}(G^{-\perp})$ les sous algèbres de $C^\infty(G^*)$ définies respectivement par :

$$\mathcal{Z} = \left\{ f \in C^\infty(G^*) / \forall \alpha \in G^*, \text{ad}_{df(\alpha)}^* = 0 \right\}$$

$$\mathcal{Z}(G^{-\perp}) = \left\{ f \in C^\infty(G^*) / \forall \alpha \in G^{-\perp}, \text{ad}_{df(\alpha)}^* = 0 \right\}$$

où ad^* désigne la représentation coadjointe de G dans $\text{End}(G^*)$

\mathcal{Z} est donc le centre de l'algèbre de Lie de Poisson $C^\infty(G^*)$ muni de la structure

de Kirillov- Kostant-Souriau .

$$\{f, g(\alpha)\} = -\langle \text{ad}_{df(\alpha)}^*(\alpha), dg(\alpha) \rangle$$

On remarque que $f \in C^\infty(G^*)$ est élément de \mathcal{S} si et seulement si elle est constante sur chaque orbite de l'action coadjointe de G sur G^* définie par :

$$O_\alpha^G = \left\{ \text{Ad}_g^* \alpha / g \in G \right\} \text{ où } G \text{ est le groupe de Lie de l'algèbre de Lie } G$$

0-2 THEOREME D'ADLER, KOSTANT ET SYMES : [1]

On se place dans les hypothèses indiquées ci-dessus

1/ En désignant par $j : G^{-\perp} \longrightarrow G^*$ l'injection canonique,

on a, pour tout couple (f, g) d'éléments de \mathcal{S} et tout $\alpha \in G^{-\perp}$,

$$\{f \circ j, g \circ j\} = 0$$

2/ pour toute fonction $f \in \mathcal{S}$, le champ de vecteurs hamiltonien sur $G^{-\perp}$

associé à $f \circ j$, vérifie en tout $\alpha \in G$

$$(*) X_{f \circ j}(\alpha) = \pi_{G^{-\perp}}^*(\text{ad}_{\pi_{G^+}^*}^* df(\alpha)\alpha) = -\pi_{G^{-\perp}}^*(\text{ad}_{\pi_{G^-}^*}^* df(\alpha)\alpha)$$

Cette seconde expression est l'analogie de l'équation de Lax, en effet

$$\alpha = X_{f \circ j}(\alpha) ; \text{ On note } b = -\pi_{G^-}^*(df(\alpha)\alpha)$$

G^* le dual de G s'identifie à G grâce à la forme de Killing de G .

(*) devient $\dot{\alpha} = [\alpha, b]$ où $[,]$ est le crochet de G .

Détaillons le cas où $G = \mathfrak{sl}(n, \mathbb{R})$:

G^* le dual de G s'identifie à G grâce à la forme de Killing de G ;

On prendra pour G^+ l'algèbre des matrices triangulaires supérieures et pour

G^- , l'algèbres des matrices triangulaires inférieures de trace nulle .

On a alors $G^{+\perp} = G^{-\perp}$ et $G^{-\perp} = G^{+\perp}$, et d'autre part l'action adjointe

s'identifie à l'action coadjointe, donc $X_{\text{foj}}(\alpha) = \left[\alpha, \Pi_{G^-} df(\alpha) \right]$.

Si on prend alors pour hamiltonien $H(\alpha) = \frac{1}{2} \text{tr} \alpha^2$; $dH(\alpha) = \alpha$

$$\dot{\alpha}_H = \left[\alpha, \Pi_{G^-}(\alpha) \right]$$

on retrouve ici une équation du type de Lax .

Un système de ce type est le célèbre réseau de Toda .

Soit un nombre fini de masses ponctuelles se déplaçant librement sur l'axe réel, soumises à un potentiel en exponentielle .

Soient x_k , $k = 1, \dots, n$ les positions des points et y_k , $k = 1, \dots, n$ les impulsions .

Ce système est régi par le hamiltonien $H = \frac{1}{2} \sum_{k=1}^n y_k^2 + \sum_{k=1}^{n-1} e^{x_k - x_{k+1}}$

on convient que $x_0 = x_{n+1} = 0$

Le système Hamiltonien associé est donc :

$$\dot{x}_k = \frac{\partial H}{\partial y_k} \quad k = 1, \dots, n$$

$$\dot{y}_k = - \frac{\partial H}{\partial x_k} \quad k = 2, \dots, n-1$$

$$\dot{x}_k = y_k$$

$$\dot{y}_k = e^{x_{k-1} - x_k} - e^{x_k - x_{k+1}} \quad i = 1, \dots, n$$

H. Flaschka a introduit le changement de coordonnées

$$a_k = \frac{1}{2} e^{\frac{1}{2}(x_k - x_{k+1})} \quad k = 1, \dots, n-1$$

Nous allons démontrer qu'il existe une suite de déformations de G_0 vers l'algèbre de Lie G semi-simple ; Plus précisément on peut déformer G_0 suivant une déformation formelle à l'ordre 1 en une algèbre de Lie résoluble G_U , [U est une matrice $(n-1) \times (n-1)$, si $n-1$ est le rang de G].

Pour certains choix particuliers de U , on peut ensuite déformer G_U suivant une déformation polynomiale formelle de degré $n-1$ sur l'algèbre de Lie G .

Nous montrons que dans le cas où G est l'algèbre de Kac-Moody

$$G = \mathfrak{sl}(2, \mathbb{R}) \otimes \mathbb{C} \left[t, t^{-1} \right]$$

il existe une suite de déformation de G_0 vers l'algèbre de Lie G_Ω plus précisément : on peut déformer G_0 suivant une déformation formelle à l'ordre 1 en une algèbre de Lie G_Ω (où Ω est une famille de paramètres).

Pour certaines valeurs du Ω , on peut ensuite déformer G_Ω suivant une déformation formelle qui converge au sens faible (voir chapitre II)

Nous montrons dans le chapitre III que ces exemples sont des cas particuliers d'une situation générale.

Considérons une algèbre de Lie muni d'une graduation $E = \bigoplus_{k \in \mathbb{Z}} E_k$ où la décomposition est telle que

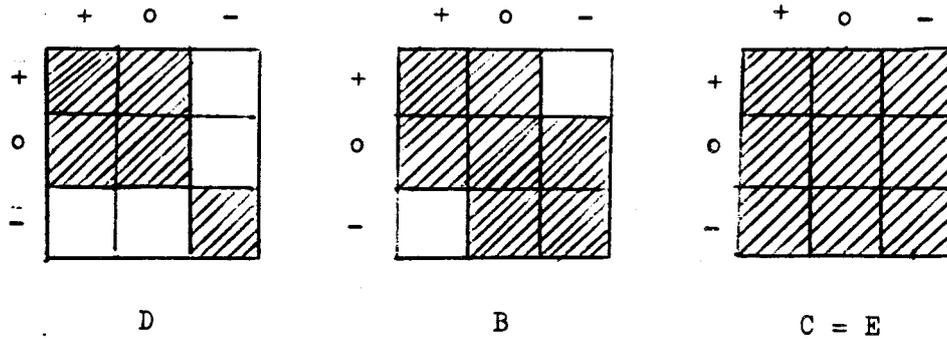
$$\left[E_k, E_p \right] \subset E_{k+p} \quad \forall k, p \in \mathbb{Z}$$

$$\text{Posons } E_+ = \bigoplus_{k > 0} E_k \text{ et } E_- = \bigoplus_{k < 0} E_k$$

$$\text{on a ainsi } E = E_- + E_0 + E_+$$

E_+ et E_- sont respectivement des idéaux.

Considérons les algèbres de Lie dont les tables de multiplication sont schématisés par les tableaux suivants :



Les algèbres D, B et C sont des structures d'algèbres de Lie sur E, une zone hachurés dans un tableau représente les crochets de Lie dans E, une zone non hachuré représente les crochets nuls .

+, o et - représentent respectivement des éléments arbitraires de E_+ , E_o et E_- .

L'algèbre de Lie D n'est autre que la somme directe de $E_+ + E_o$ et E_- .

Il n'y a pas de condition à priori pour que l'algèbre B soit obtenue par une déformation formelle à l'ordre 1 de l'algèbre D .

On mettra par contre en évidence une condition nécessaire pour que l'algèbre C soit obtenue par une déformation de l'algèbre B .

Ceci fournit le premier exemple de déformation formelle convergente hors les exemples biens connus issus de la géométrie symplectique et de la théorie des star produits [2] .

Le chapitre I contient les calculs cohomologiques nécessaires au cas d'une algèbre de Lie semi simple de dimention finie, le chapitre II contient les calculs cohomologiques nécessaires au cas d'une algèbre de Kac-Moody affine non tordue $\hat{G} = sl(2, R) \otimes C[t, t^{-1}]$.

Le chapitre III contient le principal résultat qui consiste à prouver l'existence d'une suite de déformations de l'algèbre de Lie G_0 vers l'algèbre de Lie G dans le cas général d'une algèbre de Lie graduée sur \mathbb{Z} .

Le chapitre IV a pour but de montrer, en utilisant le calcul cohomologique, que pour les deux exemples d'une algèbre de Lie semi-simple de dimension finie et de $\hat{G} = \mathfrak{sl}(2, \mathbb{R}) \otimes \mathbb{C} [t, t^{-1}]$, la suite de déformations donnée au chapitre III est unique, autrement dit il n'existe pas d'autres déformations qui nous permet de retrouver la structure de G à partir de celle de G_0 .

CHAPITRE I

1-0 INTRODUCTION :

Dans tout ce chapitre G désigne une algèbre de Lie semi simple réelle de dimension finie n .

Considérons une décomposition de G en somme directe d'espaces vectoriels $G = N^- + H + N^+$, où H est la sous algèbre de Cartan de G et $H + N^+$ une sous algèbre de Borel notée K .

Soit $G_0 = N^- \oplus (H + N^+)$ où \oplus désigne la somme directe d'algèbres de Lie, ce qui revient à annuler les crochets de N^- avec N^+ et H .

On construira une famille d'algèbres résolubles G_U indexée par une matrice U qui va jouer un rôle intermédiaire dans les déformations.

Notre but dans ce chapitre est de calculer $H^2(G_0, G_0)$ et $H^2(G_U, G_U)$, la connaissance de ces espaces est essentielle pour l'étude des déformations

1-0-1 Rappel sur les algèbres de Lie semi-simples :

Soit G une algèbre de Lie semi simple réelle de dimension finie et $G = N^+ + H + N^-$ sa décomposition de Cartan associée à Δ , un système de racines, soient $\alpha_1, \dots, \alpha_l$ les racines simples ($l = \dim H$), toute racine

s'écrit donc sous la forme $\alpha = \sum_{i=1}^l n_i \alpha_i$

les n_i sont toutes positives ou toutes négatives ; L'espace des racines est un espace euclidien muni d'un produit scalaire (,)

Soit Δ^+ l'ensemble des racines positives et Δ^- l'ensemble des racines

négatives .

Soit G_α la sous algèbre engendrée par X_α ; $\dim G_\alpha = 1$

$$N^+ = \sum_{\alpha \in \Delta^+} G_\alpha \quad N^- = \sum_{\alpha \in \Delta^+} G_{-\alpha}$$

Le groupe de Weyl est représenté par les réflexions [7] $S_{\alpha_1}, \dots, S_{\alpha_l}$

$$S_{\alpha_i}(\beta) = \beta - 2 \frac{(\alpha_i, \beta)}{(\alpha_i, \alpha_i)} \alpha_i ; \text{ on note } 2 \frac{(\alpha_i, \beta)}{(\alpha_i, \alpha_i)} = \langle \alpha_i, \beta \rangle$$

les racines peuvent être ordonnées ; Si λ est la plus grande racine ;

$$\lambda = \sum_{i=1}^l n_i \alpha_i \text{ alors } n_i \neq 0 \text{ pour tout } 1 \leq i \leq l .$$

Une base de racines $\Phi = \{\alpha_1, \dots, \alpha_l\}$ est une base de l'espace des racines telle que toute racine β s'écrit $\beta = \sum n_i \alpha_i$, les n_i sont tous positifs ou tous négatifs .

Base de Chevalley :

On construit une base de Chevalley à partir d'une base des racines

$$\Phi = \{\alpha_i, 1 \leq i \leq l\}, \{X_\alpha, \alpha \in \Delta; H_{\alpha_i}, \alpha_i \in \Phi\} \text{ tel que}$$

$$a/ [H_{\alpha_i}, H_{\alpha_j}] = 0 \text{ si } 1 \leq i, j \leq l$$

$$b/ [H_{\alpha_i}, X_\alpha] = \langle \alpha, \alpha_i \rangle X_\alpha \quad 1 \leq i \leq l ; \alpha \in \Phi$$

$$c/ [X_\alpha, X_{-\alpha}] = \sum H_{\alpha_i} \text{ où } \alpha = \sum_i H_{\alpha_i}$$

d/ Si α et β sont des racines indépendantes ($\alpha \neq \pm\beta$)

soit $\beta - r\alpha, \dots, \beta + q\alpha$ (la α -suite induite par β)

$$[X_\alpha, X_\beta] = 0 \text{ si } q = 0$$

$$[X_\alpha, X_\beta] = \pm(r+1) X_{\alpha+\beta} \text{ si } \alpha+\beta \text{ est une racine}$$

1-1 CAS OU G EST DU TYPE A₁ :

On présente indépendamment ce cas particulier traité à part dans les travaux de Leger et Luks .

On munit l'algèbre de Lie G de la base suivante :

$\{X_\alpha, X_{-\alpha}, H_\alpha\}$ où α est une racine simple positive vérifiant $\langle \alpha, \alpha \rangle = 2$

on a $[H_\alpha, X_\alpha] = 2X_\alpha$; $[H_\alpha, X_{-\alpha}] = -2X_{-\alpha}$; $[X_\alpha, X_{-\alpha}] = H_\alpha$

Soient N^+ la sous algèbre engendrée par X_α

N^- la sous algèbre engendrée par $X_{-\alpha}$

et H la sous algèbre engendrée par H_α

Soit l'algèbre de Lie $G_0 = N^- \oplus (H + N^+)$; \oplus désigne la somme directe d'algèbre de Lie ; G_0 est munit du crochet suivant :

$[X_\alpha, X_{-\alpha}] = 0$; $[H_\alpha, X_\alpha] = 2X_\alpha$; $[H_\alpha, X_{-\alpha}] = 0$

Ce qui revient à annuler dans l'algèbre de Lie G les crochets de N^- et H ainsi que ceux de N^+ et N^-

Proposition 1 :

$H^2(G_0, G_0)$ est de dimension 1 et engendré par la classe de cohomologie représentée par le cocycle $C(H_\alpha, X_{-\alpha}) = UX_{-\alpha}$ où U est un réel non nul .

Démonstration de la proposition 1 :

Calculons $Z^2(G_0, G_0)$:

Soit C une 2-cochaîne de G_0 à valeur dans G_0 définie par :

$$C(X_\alpha, X_{-\alpha}) = aX_\alpha + bX_{-\alpha} + cH_\alpha$$

$$C(X_{-\alpha}, H_{\alpha}) = dX_{\alpha} + eX_{-\alpha} + fH_{\alpha}$$

$$C(X_{\alpha}, H_{\alpha}) = gX_{\alpha} + hX_{-\alpha} + iH_{\alpha}$$

C est un 2 cocycle si et seulement si $\delta C = 0$ où δ est l'opérateur cobord

$$\begin{aligned} \delta C(X_{\alpha}, X_{-\alpha}, H_{\alpha}) &= [C(X_{\alpha}, X_{-\alpha}), H_{\alpha}] + [C(X_{-\alpha}, H_{\alpha}), X_{\alpha}] + \\ & [C(H_{\alpha}, X_{\alpha}), X_{-\alpha}] + C([X_{\alpha}, X_{-\alpha}], H_{\alpha}) + \\ & C([X_{-\alpha}, H_{\alpha}], X_{\alpha}) + C([H_{\alpha}, X_{\alpha}], X_{-\alpha}) \end{aligned}$$

$$[C(X_{\alpha}, X_{-\alpha}), H_{\alpha}] = -2aX_{\alpha}$$

$$[C(X_{-\alpha}, H_{\alpha}), X_{\alpha}] = 2fX_{\alpha}$$

$$[C(X_{\alpha}, H_{\alpha}), X_{-\alpha}] = 0$$

$$C([H_{\alpha}, X_{\alpha}], X_{-\alpha}) = 2aX_{\alpha} + 2bX_{-\alpha} + 2cH_{\alpha}$$

$$C([X_{\alpha}, X_{-\alpha}], H_{\alpha}) = 0$$

$$C([X_{-\alpha}, H_{\alpha}], X_{\alpha}) = 0$$

La condition de cocycle est donc équivalente à :

$$\begin{cases} C(X_{\alpha}, X_{-\alpha}) = aX_{\alpha} \\ C(X_{-\alpha}, H_{\alpha}) = dX_{\alpha} + eX_{-\alpha} \\ C(X_{\alpha}, H_{\alpha}) = gX_{\alpha} + hX_{-\alpha} + iH_{\alpha} \end{cases}$$

on déduit que $Z^2(G_0)$ est un espace de dimension 6

Calculons $B^2(G_0)$:

Soit T une 1 - cochaîne de G_0 à valeur dans G_0 définie par :

$$\begin{cases} T(X_{\alpha}) = A_1X_{\alpha} + B_1X_{-\alpha} + C_1H_{\alpha} \\ T(X_{-\alpha}) = A_2X_{\alpha} + B_2X_{-\alpha} + C_2H_{\alpha} \\ T(H_{\alpha}) = A_3X_{\alpha} + B_3X_{-\alpha} + C_3H_{\alpha} \end{cases}$$

Un élément de $B^2(G_0)$ est le bord d'une 1 - cochaîne ; δT définie par :

$$\delta T(X_\alpha, X_{-\alpha}) = -T[X_\alpha, X_{-\alpha}] + [X_\alpha, T(X_{-\alpha})] - [X_{-\alpha}, T(X_\alpha)]$$

on a alors :

$$\left[\begin{array}{l} \delta T(X_\alpha, X_{-\alpha}) = -2C_2 X_\alpha \\ \delta T(X_\alpha, H_\alpha) = 2B_1 X_{-\alpha} + 2C_1 H_\alpha - 2C_3 X_\alpha \\ \delta T(X_{-\alpha}, H_\alpha) = -2A_2 X_\alpha \end{array} \right.$$

$B^2(G_0)$ est alors de dimension 5

donc $H^2(G_0, G_0) = Z^2(G_0) / B^2(G_0)$ est de dimension 1

Il est engendré par une classe de cohomologie $[\quad]$ représentée par le cocycle

$$C \text{ défini par : } \left[\begin{array}{l} C(X_{-\alpha}, H_\alpha) = UX_{-\alpha} \\ \qquad \qquad \qquad = 0 \text{ si non} \end{array} \right. \quad U \text{ est un réel non nul}$$

c.q.f.d

On notera G_U l'algèbre de Lie G munit du crochet suivant :

$$[X_\alpha, X_{-\alpha}] = 0 ; [X_{-\alpha}, H_\alpha] = UX_{-\alpha} ; [X_\alpha, H_\alpha] = -2X_\alpha$$

Proposition 2 :

i/ si $U = 2, \dim H^2(G_U, G_U) = 2$

$H^2(G_U, G_U)$ est engendré par deux classes de cohomologie $[C_1]$ et $[C_2]$ représentée par les deux cocycles suivants :

$$C_1(X_\alpha, X_{-\alpha}) = H_\alpha \text{ les autres termes étant nuls}$$

$$C_2(X_{-\alpha}, H_\alpha) = X_{-\alpha} \text{ les autres termes étant nuls}$$

ii/ si $U = -2 \dim H^2(G_U, G_U) = 3$

$H^2(G_U, G_U)$ est engendré par trois classes de cohomologie $[C_1], [C_2], [C_3]$

représentés par les cocycles suivants :

$$\left[\begin{array}{l} C_1(X_\alpha, X_{-\alpha}) = H_\alpha \text{ les autres termes étant nuls} \\ C_2(X_{-\alpha}, H_\alpha) = X_{-\alpha} \text{ les autres termes étant nuls} \\ C_3(X_\alpha, H_\alpha) = X_{-\alpha} \text{ les autres termes étant nuls} \end{array} \right.$$

iii/ si $U \neq \{2, -2\}$ $\dim H^2(G_U, G_U) = 1$

$H^2(G_U, G_U)$ est engendré par une classe de cohomologie $[C_2]$ représentée par le cocycle $C_2(X_{-\alpha}, H_\alpha) = X_{-\alpha}$ les autres termes étant nuls.

Démonstration de la proposition 2 :

On utilise les mêmes notations que dans la démonstration précédente

Déterminons $Z^2(G_U, G_U)$:

Soit C une 2-cochaîne, C est un 2-cocycle si et seulement si

$$\delta C(X_\alpha, X_{-\alpha}, H_\alpha) = 0$$

d'où $b = -\frac{Ua}{2}$, $f = \frac{Ua}{2}$

On rappelle que $C(X_\alpha, X_{-\alpha}) = aX_\alpha + bX_{-\alpha} + cH_\alpha$

$c = 0$ si $U \neq 2$ et si $U = 2$ on peut prendre c arbitraire.

si $U \neq 2$ le cocycle s'écrit alors :

$$\left[\begin{array}{l} C(X_\alpha, X_{-\alpha}) = aX_\alpha + bX_{-\alpha} \\ C(X_{-\alpha}, H_\alpha) = dX_\alpha + eX_{-\alpha} + \frac{Ua}{2} H_\alpha \\ C(X_\alpha, H_\alpha) = gX_\alpha + hX_{-\alpha} - \frac{2b}{U} H_\alpha \end{array} \right.$$

$Z^2(G_U)$ est donc de dimension 6

Si $U = 2$ le cocycle s'écrit alors :

$$\left[\begin{array}{l} c(X_{\alpha}, X_{-\alpha}) = aX_{\alpha} + bX_{-\alpha} + cH_{\alpha} \\ c(X_{-\alpha}, H_{\alpha}) = dX_{\alpha} + eX_{-\alpha} + \frac{Ua}{2} H_{\alpha} \\ c(X_{\alpha}, H_{\alpha}) = gX_{\alpha} + hX_{-\alpha} - \frac{2b}{U} H_{\alpha} \end{array} \right.$$

$Z^2(G_U)$ est donc de dimension 7

$B^2(G_U)$ est déterminé par :

$$\left[\begin{array}{l} \delta T(X_{\alpha}, X_{-\alpha}) = 2\delta_2 X_{\alpha} + U\delta_1 X_{-\alpha} \\ \delta T(X_{-\alpha}, H_{\alpha}) = (2+U)\alpha_2 X_{\alpha} - U\delta_3 X_{-\alpha} + U\delta_2 H_{\alpha} \\ \delta T(X_{\alpha}, H_{\alpha}) = 2\delta_3 X_{\alpha} - (U+2)\beta_1 X_{-\alpha} - 2\delta_1 H_{\alpha} \end{array} \right.$$

si $U = -2$ $\dim B^2(G_U) = 3$

si $U \neq -2$ $\dim B^2(G_U) = 5$

il y a trois cas à étudier :

i/ si $U = 2, \dim H^2(G_U, G_U) = 2$

$H^2(G_U, G_U)$ est engendré par les classes de cohomologie $[C_1]$ et $[C_2]$ représentés par :

$C_1(X_{\alpha}, X_{-\alpha}) = H_{\alpha}$ les autres termes étant nuls .

$C_2(X_{\alpha}, H_{\alpha}) = X_{-\alpha}$ les autres termes étant nuls .

ii/ si $U = -2, \dim H^2(G_U, G_U) = 3$

$H^2(G_U, G_U)$ est engendré par les classes de cohomologie $[C_1]$, $[C_2]$ et $[C_3]$

représentés par :

$C_1(X_{\alpha}, X_{-\alpha}) = H_{\alpha}$ les autres termes étant nuls ,

$C_2(X_{\alpha}, H_{\alpha}) = X_{-\alpha}$ les autres termes étant nuls ,

$C_3(X_{-\alpha}, H_{\alpha}) = X_{\alpha}$ les autres termes étant nuls .

iii/ si $U \neq \{2, -2\}$ $\dim(G_U, G_U) = 1$

$H^2(G_U, G_U)$ est engendré par une classe de cohomologie $[C]$ représentée par :

$C(X_{-\alpha}, H_{\alpha}) = X_{-\alpha}$ les autres termes étant nuls .

c.q.f.d

1-2 CAS OU G N'EST PAS DU TYPE A_1 :

1-2-1 Calcul de $H^2(G_0, G_0)$:

Proposition 3 :

Soient λ la plus grande racine, RX_{λ} l'espace engendré par X_{λ} et $K = N^+ + H$ une sous algèbre de Borel de G .

$$H^2(G_0, G_0) = \text{Hom}(H, \text{Der } N^-) \oplus H^2(K, RX_{\lambda}) \oplus H^2(N^-, N^-)$$

avec $\text{Der } N^-$ l'espace des dérivations de N^- dans N^- qui est donné par le théorème de Kostant (Leger et Luks 3)

Théorème de Kostant :

$H^1(N^-, N^-)$ est engendré par les cocycles suivants :

i/ si α_i est une racine simple négative ; D_{α_i} est définie par

$$D_{\alpha_i}(X_{\alpha}) = n_i X_{\alpha} \quad \text{avec } \alpha = \sum_i n_i \alpha_i$$

ii/ Soit λ la plus grande racine de G , si α est une racine simple négative, on définit D'_{α} par :

$$D'_{\alpha}(X_{\beta}) = X_{S_{\alpha}(-\lambda)} \quad \text{si } \beta = \alpha$$

$$= 0 \quad \text{si non}$$

$$S_{\alpha} \text{ est la réflexion définie par } S_{\alpha}(\beta) = \beta - 2 \frac{(\alpha, \beta)}{(\alpha, \alpha)} \alpha$$

$H^1(N^-, N^-)$ est naturellement une algèbre de Lie pour le crochet des dérivations

Calculons sa table .

$$\begin{aligned} [D_{\alpha_k}, D_{\alpha_l}] &= D_{\alpha_k} \circ D_{\alpha_l}(X_\alpha) - D_{\alpha_l} \circ D_{\alpha_k}(X_\alpha) \\ &= (n_k n_l - n_l n_k) X_\alpha = 0 \end{aligned}$$

$$\alpha = \sum_i n_i \alpha_i$$

$$\text{d'où } [D_{\alpha_k}, D_{\alpha_l}] = 0$$

L'espace des dérivations engendré par D_{α_i} est une algèbre abélienne isomor-

phe à H .

$$\begin{aligned} [D_{\alpha_k}, D'_\alpha](X_\beta) &= (m_k - 1) X_{S_\alpha(-\lambda)} & \text{si } \alpha = \beta \\ &= 0 & \text{si non} \end{aligned}$$

où m_k est la $k^{\text{ème}}$ composante de $S_\alpha(-\lambda)$

$$\text{d'où } [D_{\alpha_k}, D'_\alpha] = (m_k - 1) D'_\alpha$$

Démonstration de la proposition 3 :

$$\text{Calculons } H^2(G_0, G_0)$$

$G_0 = N^+ \oplus K$ où \oplus est la somme directe comme algèbre de Lie .

Les deux sous algèbres de Lie K et G_0/N^- sont isomorphes, d'où la suite exacte

courte d'algèbre de Lie $N^- \longrightarrow G_0 \longrightarrow K$ associée à la suite spectrale de

Hochschild-Serre [8] pour la cohomologie à coefficients dans la représentation

adjointe :

$$E_2^{p,q} = H^p(K, H^q(N^-, G_0)) \implies H^{p+q}(G_0, G_0)$$

$H^2(G_0, G_0)$ est déterminé par les trois termes suivants de la suite spectrale,

en fait cette suite spectrale dégénère grâce à la présence de somme directe :

$$E_{2,0}^{0,2} = H^0(K, H^2(N^-, G_0)) = \text{Inv}_K H^2(N^-, G_0)$$

c'est à dire les éléments de $H^2(N^-, G_0)$ invariants par l'action de K .

$$E_{2,1}^{1,1} = H^1(K, H^1(N^-, G_0)) \text{ et } E_{2,0}^{2,0} = H^2(K, H^0(N^-, G_0))$$

a/ Calculons $E_{2,0}^{0,2}$:

Lemme 1 : $E_{2,0}^{0,2} = H^2(N^-, N^-)$

Démonstration du lemme 1 :

G_0 est une somme directe de K -modules pour la représentation adjointe,

on peut alors décomposer $H^2(N^-, G_0) = H^2(N^-, K) \oplus H^2(N^-, N^-)$

$$E_{2,0}^{0,2} = \text{Inv}_K H^2(N^-, G_0) = \text{Inv}_K H^2(N^-, K) \oplus \text{Inv}_K H^2(N^-, N^-),$$

l'action de K sur N^- est triviale, K agit trivialement sur la cohomologie

$H^2(N^-, N^-)$ et donc $\text{Inv}_K H^2(N^-, N^-) = H^2(N^-, N^-)$

d'autre part $H^2(N^-, K) = \text{Hom}(H_2(N^-), K)$, l'action de N^- sur K étant triviale

$H_2(N^-)$ est la deuxième groupe de homologie de N^- à coefficients triviaux.

$H_2(N^-)$ a été calculé par Kostant

Théorème de Kostant (3) :

Soient α et β deux racines simples négatives distinctes et $\alpha + q\beta$ est

la plus petite racine dans (la β -suite induite par α) $H_2(N^-)$ est engendré par

les éléments du type $X_\beta \wedge X_{\alpha+q\beta}$. \square

K agit trivialement sur $H_2(N^-)$, on vérifie facilement que $Z(K)$ le centre de K

est nul d'où $\text{Inv}_K \text{Hom}(H_2(N^-), K) = 0$

b/ Calculons $E_{2,0}^2$:

$$E_{2,0}^2 = H^2(K, H^0(N^-, G_0))$$

$$\begin{aligned} \text{mais } H^0(N^-, G_0) &= \text{Inv}_{N^-}(G_0) = \text{Inv}_{N^-}(N^-) \oplus \text{Inv}_{N^-}(K) \\ &= \mathbb{R}X_{-\lambda} \oplus K \end{aligned}$$

où $\mathbb{R}X_{-\lambda}$ désigne l'espace vectoriel de dimension 1 engendré par $X_{-\lambda}$ avec

λ la plus grande racine .

$$\text{d'où } E_{2,0}^2 = H^2(K, \mathbb{R}X_{-\lambda} \oplus K) = H^2(K, K) \oplus H^2(K, \mathbb{R}X_{-\lambda})$$

Lemme 2 :

$$H^2(K) = H^2(H) = \widehat{H}$$

Démonstration du lemme 2 :

K/N^+ est isomorphe à H d'où la suite exacte

$$N^+ \longrightarrow K \longrightarrow H$$

On associe à cette suite exacte la suite de Hochschild-Serre pour la cohomologie à coefficients triviaux .

$$E_{2,0}^{p,q} = H^p(H, H^q(N^+)) \implies E^{p+q}(K)$$

$H^2(K)$ est déterminé par les trois termes de cette suite :

$$E_2^{0,2} = H^0(H, H^2(N^+))$$

$$E_2^{1,1} = H^1(H, H^1(N^+))$$

$$E_2^{2,0} = H^2(H, H^0(N^+))$$

$$H^0(H, H^2(N^+)) = \text{Inv}_H(H^0(N^+)) = 0$$

$$H^1(H, H^1(N^+)) = 0 \text{ d'après le lemme 6}$$

$$\text{et } H^2(H, H^0(N^+)) = H^2(H) = \frac{1}{2} H$$

Lemme 3 :

$$E_2^{2,0} = \text{Hom}(\widehat{\bigoplus_2} H, RX_{-\lambda})$$

Démonstration du lemme 3 :

$$E_2^{2,0} = H^2(K, K) \oplus H^2(K, RX_{-\lambda})$$

$$H^2(K, RX_{-\lambda}) = H^2(K) \otimes RX_{-\lambda}$$

$$= \text{Hom}(\widehat{\bigoplus_2} H, RX_{-\lambda}) \text{ d'après le lemme 2}$$

$$H^2(K, K) = 0 \text{ d'après la proposition suivante :}$$

Proposition Leger et Luks : [4]

Soit K une sous algèbre de Borel d'une algèbre de Lie semi-simple sur un corps de caractéristique 0 .

$$\text{Alors } H^1(K, K) = 0 \text{ et } H^2(K, K) = 0 .$$

c/ Calculons $E_{2}^{1,1}$:

Lemme 4 :

Soit $\text{Der } N^{-}$ l'espace vectoriel des dérivations de N^{-} dans N^{-} , alors

$$E_{2}^{1,1} = \text{Hom}(H, \text{Der } N^{-})$$

Démonstration du lemme 4 :

$$\text{Par définition } E_{2}^{1,1} = H^1(K, H^1(N^{-}, G_0))$$

Comme G_0 est la somme directe de deux sous algèbres $G_0 = N^{-} \oplus K$, on peut écrire

$$\begin{aligned} H^1(N^{-}, G_0) &= H^1(N^{-}, N^{-} \oplus K) \\ &= H^1(N^{-}, N^{-}) \oplus H^1(N^{-}, K) \end{aligned}$$

On notera par abus de notation $H^1(N^{-}, N^{-}) = \text{Der } (N^{-})$

$$E_{2}^{1,1} \text{ est la somme de } H^1(K, \text{Der } N^{-}) \text{ et de } H^1(K, H^1(N^{-}, K))$$

L'action de K sur N^{-} étant triviale, on a :

$$H^1(K, H^1(N^{-}, K)) = H^1(K, \text{Hom}(H^1(N^{-}), K))$$

Il est alors clair que :

$$H^1(K, \text{Hom}(H_1(N^{-}), K)) = \text{Hom}(H_1(N^{-}), H^1(K, K))$$

mais $H^1(K, K) = 0$ d'après la proposition ci-dessus, donc $H^1(K, H^1(N^{-}, K)) = 0$

$$E_{2}^{1,1} \text{ est alors égale à } H^1(K, \text{Der } N^{-}) = \text{Hom}(H_1(K), \text{Der } N^{-}) \text{ car l'action de } K$$

sur N^{-} est triviale .

$$\text{Mais } H_1(K) = \frac{K}{[K, K]} = H \text{ car } [K, K] = N^{+} \text{ donc } H^1(K, \text{Der } N^{-}) = \text{Hom}(H, \text{Der } N^{-})$$

c.q.f.d

1-2-2 Calcul de $H^2(G_U, G_U)$:

A chaque matrice $U = (U_{ij})_{i,j=1 \dots n-1}$ on associe une algèbre de Lie G_U qui contient la somme directe de $N^+ \oplus N^-$ comme sous algèbre des commutateurs et dont l'abélianisé s'identifie à H .

On a donc une suite $0 \longrightarrow N^+ \oplus N^- \longrightarrow G_U \longrightarrow H \longrightarrow 0$

et l'action de H sur $N^+ \oplus N^-$ est définie par :

$$\left[X_\alpha, H_{\alpha_i} \right] = \langle \alpha, \alpha_i \rangle X_\alpha \text{ si } \alpha \text{ est une racine simple positive}$$

$$\left[X_{-\alpha_j}, H_{\alpha_i} \right] = U_{ij} X_{-\alpha_j}$$

On note :

$$D_1 = \left\{ \begin{array}{l} D'_\alpha \in \text{Der}(N^+) / D'_\alpha(X_\beta) = X_{S_\alpha}(\lambda) \text{ si } \alpha = \beta \text{ et } \alpha \in \Delta^+, \text{ simple} \\ = 0 \text{ si non} \end{array} \right\}$$

$$D_2 = \left\{ \begin{array}{l} D'_\alpha \in \text{Der}(N^-) / D'_\alpha(X_\beta) = X_{S_\alpha}(-\lambda) \text{ si } \alpha = \beta \text{ et } \alpha \in \Delta^-, \text{ simple} \\ = 0 \text{ si non} \end{array} \right\}$$

on note la plus grande racine $\lambda = \sum_I n_1 \alpha_1$

Proposition 4 :

$$H^2(G_U, G_U) = \text{Inv}_H(H^1(N^+) \otimes D_2) \oplus \text{Inv}_H(H^1(N^-) \otimes D_1) \oplus \text{Inv}_H W$$

$$\text{où } W = \left\{ \begin{array}{l} \varphi \in \text{Hom}(H_1(N^+) \otimes H_1(N^-), H) / \varphi(X_\alpha, X_{-\alpha}) = H_\alpha \text{ si } \alpha \in \Delta^+ \text{ simple} \\ = 0 \text{ si non} \end{array} \right\}$$

pour toute matrice U telle que :

$$\left[U_{kj} \neq \langle \alpha_k, S_{-\alpha_j}(-\lambda) \rangle; \sum_I U_{k1} n_1 \neq \langle \alpha_k, \alpha_j \rangle; U_{kj} \neq \langle \alpha_k, \lambda \rangle; \right]$$

$$U_{kj} = \langle \alpha_k, \alpha_j - S_{\alpha_j}(\lambda) \rangle; U_{ki} + U_{kj} = \langle \alpha_k, \lambda \rangle; \langle \alpha_k, \alpha_l \rangle + \langle \alpha_k, \alpha_j \rangle =$$

$$\left. \sum n_k U_{kl}; \langle \alpha_k, \alpha_i \rangle + U_{kj} - \sum U_{kl} n_l = 0 \right\}$$

L'algèbre de Lie G_U est munie de la base suivante :

$$\left\{ X_\alpha, \alpha \in \Delta; H_{\alpha_i}, \alpha_i \in \Phi \right\} \text{ avec la table de crochets :}$$

$$\left[X_\alpha, H_{\alpha_i} \right] = \langle \alpha, \alpha_i \rangle X_\alpha \quad \text{si } \alpha \in \Delta^+$$

$$\left[X_\alpha, H_{\alpha_i} \right] = \sum_{j=1}^{n_i-1} n_j U_{ij} X_\alpha \quad \text{si } \alpha \in \Delta^-; \alpha = \sum_{j=1}^{n_i-1} -n_j \alpha_j, n_j \text{ est un entier}$$

$$\left[X_\alpha, X_\beta \right] = 0 \quad \text{si } \alpha \in \Delta^+ \text{ et } \beta \in \Delta^-$$

$$\left[X_\alpha, X_\beta \right] = X_{\alpha+\beta} \quad \text{si } \alpha+\beta \in \Delta \text{ et } \alpha, \beta \in \Delta^-$$

$$= 0 \quad \text{si non}$$

Démonstration de la proposition 4 :

$$\text{A la suite exacte courte } 0 \longrightarrow N^+ \oplus N^- \longrightarrow G_U \longrightarrow H \longrightarrow 0$$

on associe la suite spectrale de Hochschild-Serre pour la cohomologie de la représentation adjointe .

$$E_2^{p,q} = H^p(H, H^q(N^+ \oplus N^-, G_U)) \implies H^{p+q}(G_U, G_U)$$

Pour calculer $H^2(G_U, G_U)$ il faut d'abord déterminer les trois termes

$$E_2^{0,2} = H^0(H, H^2(N^+ \oplus N^-, G_U))$$

$$E_2^{1,1} = H^1(H, H^1(N^+ \oplus N^-, G_U))$$

$$E_2^{2,0} = H^2(H, H^0(N^+ \oplus N^-, G_U))$$

on va démontrer à la fin de ce paragraphe que cette suite spectrale dégénère .

a/ Calcul de $E_2^{2,0}$:

Lemme 5 : $E_2^{2,0} = 0$

démonstration du lemme 5 :

$$E_2^{2,0} = H^2(H, H^0(N^+ \oplus N^-, G_U))$$

$H^0(N^+ \oplus N^-, G_U)$ est l'ensemble des éléments de G_U qui sont invariants par l'action de $N^+ \oplus N^-$, c'est le centre de $N^+ \oplus N^-$, soit l'espace engendré par X_λ et $X_{-\lambda}$ où λ est la plus grande racine .

On a alors $E_2^{2,0} = H^2(H, RX_\lambda) \oplus H^2(H, RX_{-\lambda})$

Le lemme 5 découle du lemme suivant :

Lemme 6 :

Soit H une algèbre de Lie abélienne, M un module de dimension 1 engendré par m , tel que H opère non trivialement sur M alors

$$H^*(H, M) = 0 \text{ pour } * = 1, 2, \dots, n = \dim H$$

Démonstration du lemme 6 :

Soit C un k -cocycle de $H^k(H, M)$ défini par :

$$C(H_0, \dots, H_{k-1}) = \mathcal{C}(H_0, \dots, H_{k-1}) \text{ où } \mathcal{C} \text{ est une } k \text{ forme .}$$

$$\delta C(H_0, \dots, H_{k-1}) = \sum_i (-1)^i \check{\alpha}(H_i) \mathcal{G}(H_0, \dots, H_{i-1}, H_{i+1}, \dots, H_k)$$

$\check{\alpha}$ est un élément de H^* le dual de H de base $\xi_0 = \check{\alpha}, \dots, \xi_{n-1}$

H opère non trivialement sur M donc $\check{\alpha} \neq 0$, on peut poser $\check{\alpha} = \xi_0$

C s'écrit sous la forme :

$$\mathcal{E}(H_0, \dots, H_{k-1}) = \sum_{0 \leq i_1 \dots i_{k-1} \leq n-1} a_{i_1 \dots i_{k-1}} \xi_{i_1} \wedge \dots \wedge \xi_{i_{k-1}}$$

$$\delta C = 0 \text{ si } \mathcal{O} = \xi_0 \cdot \sum_{0 < i_1 \dots i_{k-2} \leq n-1} a_{i_1 \dots i_{k-2}} \xi_{i_1} \wedge \dots \wedge \xi_{i_{k-2}}$$

donc C est un bord de

$$\sum_{0 < i_1 \dots i_{k-2} \leq n-1} a_{i_1 \dots i_{k-2}} \xi_{i_1} \wedge \dots \wedge \xi_{i_{k-2}} \quad \text{c.q.f.d}$$

b/ Calcul de $E_{2,1,1}$ et $E_{2,0,2}$:

Le lemme suivant donne des résultats préliminaires aux calculs de

calculs de $E_{2,1,1}$ et $E_{2,0,2}$

Lemme 7 :

$$H^1(N^+ \oplus N^-, G_U) = D_1 \oplus \text{Hom}(H_1(N^+), RX_{-\lambda}) \oplus D_2 \oplus \text{Hom}(H_1(N^-), RX_{\lambda})$$

$$H^2(N^+ \oplus N^-, G_U) = H^2(N^+, N^+) \oplus H^1(N^-) \otimes D_1 \oplus H^2(N^-) \otimes Z(N^+) \oplus$$

$$H^2(N^-, N^-) \oplus H^1(N^+) \otimes D_2 \oplus H^2(N^+) \otimes Z(N^-) \oplus W$$

Démonstration du lemme 7 :

$$H \simeq G_U / N^+ \oplus N^-$$

on a alors la suite exacte $0 \longrightarrow N^+ \oplus N^- \longrightarrow G_U \longrightarrow H \longrightarrow 0$

en tant que suite des coefficients :

$$\begin{aligned}
H^0(N^+ \oplus N^-, H) &\xrightarrow{\delta_0} H^1(N^+ \oplus N^-, N^+ \oplus N^-) \xrightarrow{I_1} H^1(N^+ \oplus N^-, G_U) \\
&\xrightarrow{J_1} H^1(N^+ \oplus N^-, H) \xrightarrow{\delta_1} H^2(N^+ \oplus N^-, N^+ \oplus N^-) \xrightarrow{I_2} \\
H^2(N^+ \oplus N^-, G_U) &\xrightarrow{J_2} H^2(N^+ \oplus N^-, H) \xrightarrow{\delta_2} H^3(N^+ \oplus N^-, N^+ \oplus N^-)
\end{aligned}$$

d'où les deux suites exactes courtes

$$\begin{aligned}
0 &\longrightarrow \text{Im } I_1 \longrightarrow H^1(N^+ \oplus N^-, G_U) \longrightarrow \text{Ker } \delta_1 \longrightarrow 0 \\
&\longrightarrow \text{coker } \delta_1 \longrightarrow H^2(N^+ \oplus N^-, G_U) \longrightarrow \text{Ker } \delta_2 \longrightarrow 0
\end{aligned}$$

Determinons Im I_1 :

$$\begin{aligned}
H^1(N^+ \oplus N^-, N^+ \oplus N^-) &= H^1(N^+ \oplus N^-, N^+) \oplus H^1(N^+ \oplus N^-, N^-) \\
&= H^1(N^+, N^+) \oplus H^1(N^-, N^-) \otimes H^0(N^+, N^+) \oplus \\
&\quad H^1(N^-, N^-) \oplus H^1(N^+) \otimes H^0(N^-, N^-)
\end{aligned}$$

l'image par I_1 de $H^1(N^+, N^+)$ resp de $H^1(N^-, N^-)$ est représentée par les dérivations D_1 resp D_2

$$H^0(N^+, N^+) = Z(N^+) = RX_{-\lambda} \text{ et } H^0(N^-, N^-) = Z(N^-) = RX_{\lambda}.$$

Les espaces $\text{Hom}(H_1(N^+), RX_{-\lambda})$ et $\text{Hom}(H_1(N^-), RX_{\lambda})$ s'envoient de façon évidente dans $H^2(N^+ \oplus N^-, G_U)$

$$\text{d'où } \text{Im } I_1 = D_1 \oplus \text{Hom}(H_1(N^+), RX_{-\lambda}) \oplus D_2 \oplus \text{Hom}(H_1(N^-), RX_{\lambda})$$

Determinons Ker I_1 :

$$H^1(N^+ \oplus N^-, H) = \text{Hom}(H_1(N^+), H) \oplus \text{Hom}(H_1(N^-), H)$$

car H est un module triviale sur $N^+ \oplus N^-$

Soient $[f] \in \text{Hom}(H_1(N^+), H)$ une classe de cohomologie représentée par

$$f : H_1(N^+) \longrightarrow H \text{ définie par } f(X_{\alpha_i}) = \sum_j a_{ij} H_{\alpha_j}$$

et $[g] \in \text{Hom}(H_1(N^-), H)$ une classe de cohomologie représentée par

$g : H_1(N^-) \longrightarrow H$ définie par $\tilde{g}(X_{-\alpha_i}) = \sum_j b_{ij} H_{\alpha_j}$

$\delta_1[f] = (\delta_1'[f], \delta_1''[f])$ tel que $\delta_1'[f] \in H^2(N^+, N^+)$ et $\delta_1''[f] \in H^1(N^+) \otimes H^1(N^-, N^-)$

$\delta_1'' f(X_{\alpha_i}, X_{-\beta}) = - \sum_j a_{ij} \langle \alpha_j, \beta \rangle X_{-\beta}$, donc $\delta_1'' f \in H^1(N^+) \otimes \text{Der}(N^-)$

$\delta_1'' f$ est le produit tensoriel d'un élément de $H^1(N^+)$ avec un 1-cocycle

de N^- à valeur dans N^- donc $\delta_1''[f]$ ne peut pas être nul dans

$H^1(N^+) \otimes H^1(N^-, N^-)$ de la même façon $\delta_1''[g]$ ne peut être nul dans

$H^1(N^-) \otimes H^1(N^+, N^+)$

donc $\text{Ker } \delta_1 = 0$

On déduit que $\text{coker } \delta_1 = H^1(N^+, N^+) \oplus H^1(N^+) \otimes D_2 \oplus \text{Hom}(H_2(N^+), H) \oplus$

$$D_1 \oplus H^1(N^-) \otimes H^1(N^+, N^+) \oplus \text{Hom}(H_2(N^-), H)$$

Déterminons $\text{Ker } \delta_2$:

$H^3(N^+ \oplus N^-, N^+ \oplus N^-) = H^3(N^+ \oplus N^-, N^+) \oplus H^3(N^+ \oplus N^-, N^-)$ avec

$H^3(N^+ \oplus N^-, N^+) = H^3(N^+, N^+) \oplus H^1(N^-) \otimes H^2(N^+, N^+) \oplus H^2(N^-) \otimes$

$$H^1(N^+, N^+) \oplus H^3(N^-) \otimes H^0(N^+, N^+)$$

et $H^2(N^+ \oplus N^-, H) = \text{Hom}(H_2(N^+), H) \oplus \text{Hom}(H_2(N^-), H) \oplus$

$$\text{Hom}(H_1(N^+) \otimes H_1(N^-), H)$$

car H est un module trivial sur $N^+ \oplus N^-$

Soit $[\varphi]$ une classe de cohomologie représentée par $\varphi : H_2(N^+) \longrightarrow H$

tel que $\varphi(X_{\alpha_i} \wedge X_{\alpha_j}) = \sum_k a_{ij}^k H_{\alpha_k}$

$\delta_2[\varphi] = (\delta_2'[\varphi], \delta_2''[\varphi])$ tel que $\delta_2'[\varphi] \in H^3(N^+, N^+)$

$\delta_2''[\varphi] \in H^2(N^+) \otimes H^1(N^-, N^-)$

$\delta_2'' \Psi(X_{\alpha_i}, X_{\alpha_j}, X_{-\beta}) = - \sum_k \langle \alpha_k, \beta \rangle a_{ij}^k X_{-\beta}$ on déduit que

$$\delta_2'' \Psi \in H^2(N^+) \otimes \text{Der}(N^-)$$

$\delta_2'' \Psi$ est le produit tensoriel d'un élément de $H^2(N^+)$ avec un 1-cocycle de N^- à valeurs dans N^- , donc $\delta_2''[\Psi]$ ne peut pas s'annuler dans $H^2(N^+) \otimes H^2(N^-, N^-)$

la même conclusion sera obtenue pour une classe de cohomologie $[\Psi] \in \text{Hom}(H_2(N^-), H)$ en utilisant l'involution qui envoie N^+ sur N^- d'où $\text{Hom}(H_2(N^+), H) \oplus \text{Hom}(H_2(N^-), H)$ n'est pas inclus dans $\text{Ker } \delta_2$

Reste à voir les classes de cohomologie dans $\text{Hom}(H_1(N^+) \otimes H_1(N^-), H)$

Soit $[\bar{C}]$ représente par $C : H_1(N^+) \otimes H_1(N^-) \longrightarrow H$

$$X_\alpha \wedge X_{-\beta} \longrightarrow C(X_\alpha \wedge X_{-\beta}) = \sum_{\gamma} b_{\alpha\beta}^{\gamma} H_\gamma$$

$\delta_2[C] = (\delta_2'[C], \delta_2''[C])$ tel que $\delta_2'[C] \in H^1(N^+) \otimes H^2(N^-, N^-)$

$$\delta_2''[C] \in H^1(N^-) \otimes H^2(N^+, N^+)$$

$\delta_2' C$ est définie par :

$$\delta_2' C(X_\alpha, X_{-\beta}, X_{-\gamma}) = \sum_{\delta \in \Delta} a_{\alpha\beta}^{\delta} [H_\delta, X_{-\gamma}] - \sum_{\delta \in \Delta} [H_\delta, X_{-\beta}] a_{\alpha\gamma}^{\delta}$$

donc il existe $F \in C^2(N^+, N^+)$ tel que :

$$\delta_2' C(X_\alpha, X_{-\beta}, X_{-\gamma}) = X_\alpha \otimes F(X_{-\beta}, X_{-\gamma}) ; \delta_2'[C] \text{ est nul si et seule-}$$

ment si la classe $[F]$ de cohomologie de F est nulle dans $H^2(N^+, N^+)$

d'après le calcul de $H^2(N^+, N^+)$ fait par Leger et Luks [3]

$$\delta_2'[C] \neq 0 \text{ sauf si } a_{\alpha\beta}^{\delta} = 0 \text{ pour } \beta \neq \gamma$$

de la même façon $\delta_2''[C] \neq 0$ sauf si $a_{\alpha \beta}^{\delta} = 0$ pour $\alpha \neq \delta$

$\text{Ker } \delta_2$ est définie alors par :

$$\text{Ker } \delta_2 = W = \left\{ C \in \text{Hom}(H_1(N^+) \otimes H_1(N^-), H) \text{ tel que } C(X_{\alpha}, X_{-\alpha}) = H_{\alpha} \right. \\ \left. \alpha \text{ racine simple} \right\}$$

Lemme 8 :

$$E_2^{1,1} = H^1(H, D_2) \oplus H^1(H, \text{Hom}(H_1(N^+), RX_{-\lambda})) \oplus \\ H^1(H, \text{Hom}(H_1(N^-), RX_{\lambda}))$$

Pour toute matrice U telle que :

$$\left\{ U_{kj} \neq \langle \alpha_k, S_{-\alpha_j}(-\lambda) \rangle; \sum_1 U_{i1} n_1 \neq \langle \alpha_i, \alpha_j \rangle; U_{kj} \neq \langle \alpha_k, \lambda \rangle \right\}$$

Démonstration du lemme 8 :

$$E_2^{1,1} = H^1(H, H^1(N^+ \oplus N^-, G_U)) \text{ est égale en utilisant le lemme}$$

$$\text{précédent à } H^1(H, D_1) \oplus H^1(H, \text{Hom}(H_1(N^+), RX_{-\lambda})) \oplus H^1(H, D_2) \oplus \\ H^1(H, \text{Hom}(H_1(N^-), RX_{\lambda}))$$

D_1 est la somme directe de H modules de dimension 1 .

L'action de H sur D_1 est non triviale, donc d'après le lemme 6

$$H^1(H, D_1) = 0 \text{ et } H^1(H, D_2) = 0 \text{ sauf si } U_{kj} = \langle \alpha_k, S_{-\alpha_j}(-\lambda) \rangle$$

d'après le même lemme $H^1(H, \text{Hom}(H_1(N^-), RX_{\lambda})) = 0$ sauf si

$$U_{kj} = -\langle \alpha_k, \lambda \rangle \text{ et } H^1(H, \text{Hom}(H_1(N^+), RX_{-\lambda})) = 0 \text{ sauf pour U tel que :}$$

$$\sum_1 U_{i1} n_1 = \langle \alpha_i, \alpha_j \rangle \text{ on note } \lambda = \sum_1 n_1 \alpha_1$$

$$H^1(H, \text{Hom}(H_1(N^-), RX_{\lambda})) = 0 \text{ sauf pour U tel que : } U_{kj} = \langle \alpha_k, \lambda \rangle$$

Proposition : (Leger et Luks) [4] page 1024

$$\text{Inv}_H H^2(N^+, N^+) = 0 ; \text{Inv}_H H^2(N^-, N^-) = 0$$

Lemme 9 :

$$E_2^{0,2} = \text{Inv}_H H^1(N^-) \otimes D_1 \oplus \text{Inv}_H H^1(N^+) \otimes D_2 \oplus \text{Inv}_H H^2(N^-) \otimes RX_\lambda \oplus \\ \text{Inv}_H H^2(N^+) \otimes RX_{-\lambda}$$

pour certaines valeurs de la matrice U qu'on va déterminer .

Démonstration du lemme 9 :

$$E_2^{0,2} = \text{Inv}_H H^2(N^+, N^+) \oplus \text{Inv}_H (H^1(N^-) \otimes D_1 \oplus \text{Inv}_H (H^2(N^-) \otimes RX_\lambda) \\ \oplus \text{Inv}_H H^2(N^-, N^-) \oplus \text{Inv}_H (H^1(N^+) \otimes D_2) \oplus \\ \text{Inv}_H (H^2(N^+) \otimes RX_{-\lambda}))$$

mais $\text{Inv}_H H^2(N^+, N^+) = 0$ et $\text{Inv}_H H^2(N^-, N^-) = 0$ d'après la proposition précédente (Leger et Luks)

a/ $\text{Inv}_H H^1(N^-) \otimes D_1$ est engendré par $X_{-\alpha_i} \otimes D'_{\alpha_j}$ tel que

$$H_{\alpha_k} (X_{-\alpha_i} \otimes D'_{\alpha_j}) = 0 \quad \forall k = 1 \dots n-1 \quad i, j = 1 \dots n-1$$

$$H_{\alpha_k} (X_{-\alpha_i} \otimes D'_{\alpha_j}) = (U_{ki} + \langle \alpha_k, S_{\alpha_j}(\lambda) - \alpha_j \rangle) X_{-\alpha_i} \otimes D'_{\alpha_j}$$

pour j fixé $X_{-\alpha_i} \otimes D'_{\alpha_j}$ est invariant par H à condition que

$$U_{ki} = \langle \alpha_k, \alpha_j - S_{\alpha_j}(\lambda) \rangle$$

b/ $\text{Inv}_H H^1(N^+) \otimes D_2$ est engendré par $X_{\alpha_i} \otimes D'_{-\alpha_j}$ tel que

$$H_{\alpha_k} (X_{\alpha_i} \otimes D'_{-\alpha_j}) = 0 \quad k = 1 \dots n-1 \quad i, j = 1 \dots n-1$$

pour j fixé $X_{\alpha_i} \otimes D'_{-\alpha_j}$ est invariant par H à condition que

$$\langle \alpha_k, \alpha_i \rangle + U_{kj} - \sum_1 U_{kl} n_l = 0 \text{ si } S_{\alpha_j}(\lambda) = \sum_1 n_l \alpha_l$$

c/ $\text{Inv}_H H^2(N^-) \otimes RX_\lambda$ est engendré par $X_{-\alpha_i} \wedge X_{-\alpha_j} \otimes X_\lambda$

$i, j = 1 \dots n-1$ tel que

$$H_{\alpha_k} (X_{-\alpha_i} \wedge X_{-\alpha_j} \otimes X_\lambda) = -U_{ki} - U_{kj} + \langle \alpha_k, \lambda \rangle = 0$$

$X_{-\alpha_i} \wedge X_{-\alpha_j} \otimes X_\lambda$ est invariant par l'action de H à condition que

$$U_{ki} + U_{kj} = \langle \alpha_k, \lambda \rangle \quad i, j = 1 \dots n-1$$

d/ $\text{inv}_H H^2(N^+) \otimes RX_{-\lambda}$ est engendré par $X_{\alpha_i} \wedge X_{\alpha_j} \otimes X_{-\lambda}$

$i, j = 1 \dots n-1$ tel que $H_{\alpha_k} (X_{\alpha_i} \wedge X_{\alpha_j} \otimes X_{-\lambda}) = 0$

$X_{\alpha_i} \wedge X_{\alpha_j} \otimes X_{-\lambda}$ est invariant par l'action de H à condition que

$$\langle \alpha_k, \alpha_i \rangle + \langle \alpha_k, \alpha_j \rangle = \sum_1 n_l u_{kl} \text{ si } \lambda = \sum_1 n_l \alpha_l$$

Etudions les homomorphismes de bords

$$E_{3,0}^{0,2} \longrightarrow E_{2,0}^{0,2} \xrightarrow{d_2} E_{2,0}^{2,1}$$

$$E_{\infty,0}^{0,2} \longrightarrow E_{3,0}^{0,2} \xrightarrow{d_3} E_{3,0}^{3,0}$$

$$E_{2,0}^{3,0} = 0 \text{ (d'après le lemme 6) : } E_{2,0}^{1,1} = 0 \text{ pour } U \text{ vérifiant la condition (1)}$$

$$\text{pour la même raison } E_{2,0}^{2,1} = 0, \text{ donc } E_{\infty,0}^{0,2} = E_{2,0}^{0,2}$$

la suite spectrale dégénère .

CHAPITRE II

INTRODUCTION :

Ce chapitre contient le calcul cohomologique nécessaire pour le cas où G est une algèbre de Kac-Moody .

On note $G = \mathfrak{sl}(2, \mathbb{R})$

$\mathbb{C} [t, t^{-1}]$ l'algèbre des polynômes de Laurent en t et t^{-1}

$t \mathbb{C} [t]$ polynômes en t sans termes constants

$t^{-1} \mathbb{C} [t^{-1}]$ polynômes en t^{-1} sans termes constants

On note $\hat{G} = G \otimes \mathbb{C} [t, t^{-1}]$ l'algèbre de Lie de Kac-Moody affine non tordue .

$G = N^+ \oplus H \oplus N^-$ une décomposition de Cartan de G on lui associe la décomposition suivante pour \hat{G} .

$\hat{G} = \hat{N}^+ + H + \hat{N}^-$ où N^+ et N^- deux sous algèbres définies par :

$$\hat{N}^+ = (G \otimes t \mathbb{C} [t]) \oplus N^+ \quad ; \quad \hat{N}^- = (G \otimes t^{-1} \mathbb{C} [t^{-1}]) \oplus N^-$$

On note $\hat{K} = H + \hat{N}^-$

\hat{G} est munie de la base définie par Feigin [6] construite à partir de la base bien connue de $\mathfrak{sl}(2, \mathbb{R})$:

$$\left\{ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} ; \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} ; \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \right\}$$

$$\text{soient } e_{3m} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} t^m & 0 \\ 0 & -t^m \end{bmatrix} ; e_{3m+1} = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 0 & t^m \\ 0 & 0 \end{bmatrix} ; e_{3m-1} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ t^m & 0 \end{bmatrix}$$

$$m \in \mathbb{Z}, \text{ vérifient } [e_i, e_j] = \alpha_{ij} e_{i+j} \text{ où } \alpha_{ij} \begin{cases} = -1, 0, 1 \\ = (j-i) \bmod 3 \end{cases}$$

on associe à \hat{G} l'algèbre de Lie $\hat{G}_0 = \hat{K} \oplus \hat{N}^-$ obtenue comme somme directe de \hat{K} et de \hat{N}^- , ce qui revient à annuler dans \hat{G} les crochets entre les éléments de \hat{N}^+ et ceux de H et de \hat{N}^- à chaque famille de paramètres

$$\Omega = \left\{ a_{-3i+1}, a_{-3i-1}, a_{-3i} \in \mathbb{N} \right\}$$

On associe une algèbre de Lie résoluble G_Ω qui contient la somme directe de $\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-$ comme sous algèbre de commutateurs et dont l'abélianisé s'identifie à H . On a la suite exacte

$$0 \longrightarrow \hat{N}^+ \oplus \hat{N}^- \longrightarrow G_\Omega \longrightarrow H \longrightarrow 0$$

et l'action de H sur $\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-$ est définie par :

$$[e_0, e_{-3i+1}] = -a_{3i+1} e_{-3i+1}; \quad [e_0, e_{-3i-1}] = a_{-3i-1} e_{-3i-1}$$

$$[e_0, e_{-3i}] = a_{-3i} e_{-3i}$$

Notre but dans ce chapitre est le calcul de $H^2(\hat{G}_0, \hat{G}_0)$ et de $H^2(\hat{G}_\Omega, \hat{G}_\Omega)$.

3-1 CALCUL DE $H^2(G_0, G_0)$:

On énonce tout d'abord quelques résultats utiles par la suite

Théorème de Feigin-Fialowski : [5]

L'espace des dérivations externes de \hat{N}^+ à valeurs dans \hat{N}^+ noté

$\text{Der}(\hat{N}^+)$ est représenté par $\text{ad}_H \oplus t \mathbb{C} \left[t \right] \frac{d}{dt}$

autrement dit une dérivation de \hat{N}^+ à valeurs dans \hat{N}^+ s'écrit :

ad $e_0 + tP \frac{d}{dt}$ où $P \in \mathbb{C} [t]$

Proposition : (Kuks [6])

Le $k^{\text{ème}}$ groupe d'homologie à coefficients triviaux $H_k(\hat{N}^+)$ est engendré par les cycles suivants :

$$e_1 \wedge e_4 \wedge \dots \wedge e_{3k+1} \quad ; \quad e_2 \wedge e_5 \wedge \dots \wedge e_{3k-1}$$

Proposition 5 :

$$H^2(\hat{G}_0, \hat{G}_0) = \text{Hom}(H, \text{Der } \hat{N}^+) \oplus \text{Hom}(H_1(\hat{N}^-, D^+)) \oplus \\ \text{Hom}(H, \text{Der } \hat{N}^-) \oplus H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-)$$

Démonstration de la proposition 5 :

A la suite exacte courte $N^+ \longrightarrow G_0 \longrightarrow \hat{K}$ on associe la suite spectrale de Hochschild-Serre [8] pour la représentation adjointe

$$E_2^{p,q} = H^p(\hat{K}, H^q(\hat{N}^-, \hat{G}_0)) \implies H^{p+q}(\hat{G}_0, \hat{G}_0)$$

$H^2(\hat{G}_0, \hat{G}_0)$ est déterminé par trois termes :

$$E_2^{0,2} = H^0(\hat{K}, H^2(\hat{N}^-, \hat{G}_0)) \quad ; \quad E_2^{1,1} = H^1(\hat{K}, H^1(\hat{N}^-, \hat{G}_0))$$

$$\text{et } E_2^{2,0} = H^2(\hat{K}, H^2(\hat{N}^-, \hat{G}_0))$$

Comme on a une somme directe d'algèbres de Lie, la suite spectrale dégénère au niveau du terme E_2 .

Cette proposition va résulter d'une suite de Lemmes préliminaires.

Lemme 10 :

$$i/ H^1(\hat{K}, \hat{N}^+) = H^1(\hat{N}^-, \hat{N}^+)$$

$$ii/ H^2(\hat{K}, \hat{N}^+) = \text{Hom}(H, H^1(\hat{N}^-, \hat{N}^+))$$

Demonstration du lemme 10 :

i/ Regardons la suite spectrale de Hochschild-Serre associée

$$\text{à la suite exacte } \hat{N}^- \longrightarrow \hat{K} \longrightarrow H$$

$$E_{1,0}^{0,1} = \text{Inv}_H H^1(\hat{N}^-, \hat{N}^+) = H^1(\hat{N}^-, \hat{N}^+)$$

$$E_{1,1}^{1,0} = H^1(H, H^0(\hat{N}^+, \hat{N}^+)) = 0 \text{ car } Z(\hat{N}^+) = 0$$

$$\text{on a l'homomorphisme de bord } E_{1,0}^{0,1} \longrightarrow E_{1,1}^{0,2} \text{ mais } E_{1,1}^{0,2} = 0 \text{ donc}$$

$$E_{1,0}^{0,1} = E_{\infty,0}^{0,1} = H^1(\hat{N}^-, \hat{N}^+)$$

ii/ Observons la suite spectrale de Hochschild-Serre associée

$$\text{à la suite exacte } \hat{N}^+ \longrightarrow \hat{K} \longrightarrow H$$

$$\text{on a } E_{2,0}^{0,2} = \text{Inv}_H H^2(\hat{N}^+, \hat{N}^+) \equiv 0 \text{ (voir page : 46)}$$

$$E_{2,1}^{2,0} = H^2(H, H^0(\hat{N}^+, \hat{N}^+)) \equiv 0 \text{ car } Z(\hat{N}^+) = 0$$

$$E_{2,2}^{1,1} = H^1(H, H^1(\hat{N}^+, \hat{N}^+)) = \text{Hom}(H, H^1(\hat{N}^+, \hat{N}^+)) \text{ car } H \text{ est un module}$$

trivial sur \hat{N}^+

Regardons les homomorphismes de bords

$$E_{2,1}^{1,1} \longrightarrow E_{2,2}^{3,0} ; E_{2,2}^{3,0} = 0 \text{ donc } E_{2,1}^{1,1} = E_{\infty,1}^{1,1} = H^2(\hat{K}, \hat{N}^+)$$

Lemme 11 :

$$i/ H_1(K) = 0$$

$$ii/ H_2(K) = 0$$

Démonstration du lemme 11 :

$$i/ H_1(K) = \frac{k}{[K, \bar{k}]} = 0 \text{ car } [K, \bar{K}] = K$$

$$ii/ K \text{ se décompose de la façon suivante } \hat{N}^+ \longrightarrow \hat{K} \longrightarrow H$$

$H_2(K)$ est donné par :

$$H_2(H, H_0(N^+)) = 0 \text{ car } H_0(N^+) = 0$$

$$H_1(H, H_1(N^+)) = 0 \text{ évident}$$

$$H_0(H, H_2(N^+)) = \text{Inv}_H H_2(\hat{N}^+)$$

$H_2(N^+)$ est engendré par $e_1 \wedge e_4$; $e_2 \wedge e_5$

$$e_0 \cdot (e_1 \wedge e_4) = 2e_1 \wedge e_4 ; e_0 \cdot (e_2 \wedge e_5) = e_2 \wedge e_5$$

$$\text{donc } \text{Inv}_H(H_2(N^+)) = 0$$

c . q . f . d

Lemme 12 :

$$H^1(\hat{K}, \hat{K}) = D^+$$

où D^+ est la sous algèbre de $\text{Der } \hat{N}$ composée des dérivations de la

$$\text{forme } t \in C[t] \frac{d}{dt}$$

Démonstration du lemme 12 :

$H^1(\hat{K}, \hat{K})$ est obtenu à l'aide de la suite exacte longue des

coefficients associée à la suite exacte suivante :

$$\hat{N}^+ \longrightarrow \hat{K} \longrightarrow H$$

$$\text{Soit } H^0(\hat{K}, H) \xrightarrow{\delta_0} H^1(\hat{K}, \hat{N}^+) \xrightarrow{I} H^1(\hat{K}, \hat{K}) \xrightarrow{J} H^1(\hat{K}, H) \downarrow \delta_1 \\ H^2(\hat{K}, \hat{N}^+)$$

$$\text{on a : } H \xrightarrow{\delta_0} H^1(\hat{N}^+, \hat{N}^+) \xrightarrow{I} H^1(\hat{K}, \hat{K}) \xrightarrow{J} H^1(\hat{K}, H) \downarrow \delta_1 \\ H^2(\hat{K}, \hat{N}^+)$$

d'où la suite exacte courte :

$$0 \longrightarrow D \longrightarrow H^1(\hat{K}, \hat{K}) \longrightarrow \text{Ker } \delta_1 \longrightarrow 0$$

Le lemme va résulter de $\text{Ker } \delta_1 = 0$

$H^1(K, H) = \text{Hom}(H_1(\hat{K}), H)$ car H est un module trivial sur \hat{K} puisque $[\hat{K}, \hat{K}] = \hat{N}^+$, $H_1(\hat{K}) = H$ est engendré par e_0 .

Un élément $[\varphi]$ de $H^1(\hat{K}, H)$ se définit par une fonction de H à valeurs dans H telle que :

$\varphi(e_0) = ae_0$; si $\varphi \in \text{Ker } \delta_1$ il existe une cochaîne $g \in C^1(\hat{K}, \hat{N}^+)$ tel que $\delta_1 \varphi = \delta g$ où δ est l'opérateur cobord.

$$\text{Soit } g(e_0) = \sum_i (A_i e_{3i+1} + B_i e_{3i-1})$$

$$\text{on a : } \delta_1 \varphi(e_0, e_{3m+1}) = -[e_{3m+1}, \varphi(e_0)] = ae_{3m+1}$$

$$\begin{aligned} \delta g(e_0, e_{3m+1}) &= -g([e_0, e_{3m+1}]) + [e_0, g(e_{3m+1})] + [e_{3m+1}, g(e_0)] \\ &= -g(e_{3m+1}) + g(e_{3m+1}) - [e_{3m+1}, g(e_0)] \\ &= -[e_{3m+1}, g(e_0)] = -\sum_i (A_i e_{3(m+i+1)} + B_i e_{3(m+i)}) \end{aligned}$$

Dans l'expression de $\mathfrak{S}_g(e_0, e_{3m+1})$ il n'y a pas de termes en e_{3m+1} donc $a = 0$ d'où $\mathfrak{P} = 0$ et donc $\text{Ker } \mathfrak{S}_1$ est identiquement nul .

c . q . f . d

Lemme 13 :

$$E_2^{2,0} = H^2(\hat{K}, \hat{K}) = \text{Hom}(H, \text{Der } \hat{N}^+)$$

Demonstration du lemme 13 :

$$E_2^{2,0} = H^2(\hat{K}, H^0(\hat{N}^-, G_0)) = H^2(\hat{K}, \text{Inv}_{\hat{N}^-}(G_0)) \text{ par la même}$$

remarque que précédemment, l'action de \hat{N}^- sur \hat{K} est triviale et le centre de \hat{N}^- est nul : donc $\text{Inv}_{\hat{N}^-}(G_0) = \hat{K}$ et $E_2^{2,0} = H^2(\hat{K}, \hat{K})$ qui est égale à $\text{Hom}(H, \text{Der } \hat{N}^+)$

c . q . f . d

Lemme 14 :

$$E_2^{1,1} = \text{Hom}(H_1(\hat{N}^-), \hat{D}) \oplus \text{Hom}(H, \text{Der}(\hat{N}^-))$$

Demonstration du lemme 14 :

$$\text{On a } E_2^{1,1} = H^1(\hat{K}, H^1(\hat{N}^-, G_0)) \text{ et } H^1(\hat{N}^-, \hat{G}_0) \text{ et}$$

$$H^1(\hat{N}^-, \hat{G}_0) = H^1(\hat{N}^-, \hat{N}^-) \oplus H^1(\hat{N}^-, \hat{K})$$

$$\text{d'où } E_2^{1,1} = H^1(\hat{K}, H^1(\hat{N}^-, \hat{N}^-)) \oplus H^1(\hat{K}, H^1(\hat{N}^-, \hat{K}))$$

$$H^1(\hat{K}, H^1(\hat{N}^-, \hat{K})) = H^1(\hat{K}, \text{Hom}(\hat{N}^-, \hat{K}))$$

$$\begin{aligned}
&= \text{Hom} (H_1(\hat{N}^-), H^1(\hat{K}, \hat{K})) \\
&= \text{Hom} (H_1(\hat{N}^-), \hat{D}) \text{ d'après le lemme 12}
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\text{On a aussi } H^1(\hat{K}, H^1(\hat{N}^-, \hat{N}^-)) &= H^1(\hat{K}, \text{Der } \hat{N}^-) \\
&= \text{Hom}(H_1(\hat{K}), \text{Der } \hat{N}^-) \\
&= \text{Hom}(H, \text{Der } \hat{N}^-)
\end{aligned}$$

toujours à cause de l'action triviale de \hat{K} sur \hat{N}^- et donc sur sa cohomologie .

c . q . f . d

Lemme 15 :

$$E_2^{0,2} = H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-)$$

Démonstration du lemme 15 :

$$E_2^{0,2} = \text{Inv}_{\hat{K}} H^2(\hat{N}^-, \hat{G}_0) = \text{Inv}_{\hat{K}} H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-) \oplus \text{Inv}_{\hat{K}} H^2(\hat{N}^-, \hat{K})$$

mais $\text{Inv}_{\hat{K}} H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-) = H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-)$ car l'action de \hat{K} sur \hat{N}^- est triviale .

$$\text{Inv}_{\hat{K}} H^2(\hat{N}^-, \hat{K}) = 0$$

$$\text{d'où } E_2^{0,2} = H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-)$$

c . q . f . d

2-2 CALCUL DE $H^2(G_{\mathcal{A}}, G_{\mathcal{A}})$:

$G_{\mathcal{A}}$ se décompose selon la suite exacte courte

$$0 \longrightarrow \hat{N}^+ \oplus \hat{N}^- \longrightarrow G_{\mathcal{A}} \longrightarrow H \longrightarrow 0$$

A cette suite exacte courte on associe la suite spectrale de Hochschild-Serre pour la représentation adjointe .

Le calcul de $H^2(G_{\mathfrak{N}}, G_{\mathfrak{N}})$ va se déduire des trois termes suivants :

$$E_{2,0}^{0,2} = H^0(H, H^2(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{G}_{\mathfrak{N}}))$$

$$E_{2,0}^{1,1} = H^1(H, H^1(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{G}_{\mathfrak{N}}))$$

$$E_{2,0}^{2,0} = H^2(H, H^0(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{G}_{\mathfrak{N}}))$$

On peut énoncer la proposition suivante :

Proposition 6 :

$$H^2(G_{\mathfrak{N}}, G_{\mathfrak{N}}) = \text{Hom}(H, \frac{\text{Der } \hat{N}^+ \oplus \text{Der } \hat{N}^-}{\Delta}) \oplus V$$

où $V = \left\{ \begin{array}{l} C \in \text{Hom}(H_1(\hat{N}^+) \otimes H_1(\hat{N}^-), H) / C(e_1, e_{-1}) = ae_0 ; \\ C(e_2, e_{-2}) = be_0 \end{array} \right\}$

$$\text{et } \Delta = \left\{ (\text{ad } e_0, \text{ad } e_0) \right\} \subset \text{Der } \hat{N}^+ \oplus \text{Der } \hat{N}^-$$

La proposition 6 va résulter de lemmes préliminaires

Lemme 16 :

$$\begin{aligned} \text{i/ } H^1(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{G}_{\mathfrak{N}}) &= D^+ \oplus D^- \\ \text{ii/ } H^2(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{G}_{\mathfrak{N}}) &= H^2(\hat{N}^+, \hat{N}^+) \oplus H^1(\hat{N}^-) \otimes D^+ \oplus \\ &H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-) \oplus H^1(\hat{N}^+) \otimes D^- \oplus \\ &\text{Hom}(H_1(\hat{N}^+) \otimes H_1(\hat{N}^-), H) \end{aligned}$$

Démonstration du lemme 16 :

On a la suite exacte courte

$$0 \longrightarrow \hat{N}^+ \oplus \hat{N}^- \longrightarrow G_{\Omega} \longrightarrow H \longrightarrow 0$$

et la suite exacte longue des coefficients

$$\begin{aligned} H &\xrightarrow{\delta_0} H^1(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-) \xrightarrow{I_1} H^1(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, G_{\Omega}) \xrightarrow{J_1} \\ &H^1(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, H) \xrightarrow{\delta_1} H^2(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-) \xrightarrow{I_2} H^2(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, G_{\Omega}) \\ &\xrightarrow{J_2} H^2(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, H) \xrightarrow{\delta_2} H^3(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-) \end{aligned}$$

d'où les deux suites exactes courtes :

$$\text{Im } I_1 \longrightarrow H^1(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, G_{\Omega}) \longrightarrow \text{Ker } \delta_1$$

$$\text{coker } \delta_1 \longrightarrow H^2(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, G_{\Omega}) \longrightarrow \text{Ker } \delta_2$$

$$i/ \text{Im } I_1 = D^+ + D^-$$

(i) du lemme va résulter de $\text{Ker } \delta_1 = 0$

$$H^1(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, H) = \text{Hom}(H_1(N^+), H) \oplus \text{Hom}(H_1(N^-), H)$$

Soit $[\bar{\varphi}]$ une classe de cohomologie de $\text{Hom}(H_1(N^+), H)$ représentée

par une application $\varphi: H_1(N^+) \longrightarrow H$ définie par $\varphi(e_i) = a_i e_0$

$\delta_1' [\bar{\varphi}] = (\delta_1' [\bar{\varphi}], \delta_1'' [\bar{\varphi}])$ tel que $\delta_1' [\bar{\varphi}] \in H^1(N^-) \otimes H^1(N^+, N^+)$ et

$$\delta_1'' [\bar{\varphi}] \in H^2(\hat{N}^+, \hat{N}^+)$$

$$\delta_1' \varphi(e_i, e_{-j}) = a_i [e_0, e_{-j}] = a_i \text{ad } e_0(e_{-j})$$

$\delta_1' [\bar{\varphi}]$ ne peut pas s'annuler dans $H^1(N^+) \otimes H^1(N^-, N^-)$

De même si on considère $[\bar{\psi}]$ une classe de cohomologie de

$\text{Hom}(H_1(N^-), H)$ donc $\text{Ker } \delta_1 = 0$

ii/ On a la suite exacte courte

$$0 \longrightarrow \text{coker } \delta_1 \longrightarrow H^2(N^+ \oplus N^-, G_{\Omega}) \longrightarrow \text{Ker } \delta_2$$

$$\text{coker } \delta_1 = H^2(N^+, N^+) \oplus H^1(\hat{N}^-) \otimes D^+ \oplus H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-) \oplus H^1(\hat{N}^+) \otimes D^-$$

Le lemme va résulter de $\text{Ker } \delta_2 = \text{Hom}(H_1(\hat{N}^+) \otimes H_1(\hat{N}^-), H)$

$$H^2(N^+ \oplus N^-, H) = \text{Hom}(H_2(\hat{N}^+), H) \oplus \text{Hom}(H_2(\hat{N}^-), H) \oplus \\ \text{Hom}(H_1(\hat{N}^+) \otimes H_1(\hat{N}^-), H)$$

Soit $[f]$ une classe de cohomologie de $\text{Hom}(H_2(\hat{N}^+), H)$ représentée

par le 2-cocycle $f : H_2(\hat{N}^+) \longrightarrow H$ définie par $f(e_i \wedge e_j) = a_{ij} e_0$

$\delta_2[f] = (\delta_2'[f], \delta_2''[f])$ tel que $\delta_2'[f] \in H^2(\hat{N}^+) \otimes H^1(\hat{N}^-, \hat{N}^-)$ et

$$\delta_2''[f] \in H^3(\hat{N}^+, \hat{N}^+)$$

$$\delta_2' f(e_i, e_j, e_{-k}) = a_{ij} [e_0, e_{-k}] = a_{ij} \text{ ad } e_0 e_{-k}$$

donc $\delta_2'[f]$ ne peut pas s'annuler dans $H^2(\hat{N}^+) \otimes H^1(\hat{N}^-, \hat{N}^-)$

De même si on considère $[g]$ une classe de cohomologie de

$\text{Hom}(H_2(\hat{N}^-), H)$ donc $\text{Hom}(H_2(\hat{N}^+), H)$ et $\text{Hom}(H_2(\hat{N}^-), H)$ ne sont

pas dans $\text{Ker } \delta_2$.

Reste à voir $\text{Hom}(H_1(\hat{N}^+) \otimes H_1(\hat{N}^-), H)$

Soit $[C]$ une classe de cohomologie de $\text{Hom}(H_1(N^+) \otimes H_1(\hat{N}^-), H)$

représentée par $C = \xi_i \otimes \xi_j \otimes e_0 \quad i, j = 1, 2$

Le lemme va résulter du lemme suivant :

Lemme 17 :

$$\left[\delta_2'(\xi_i \otimes e_0) \right] = 0 \quad i = 1, 2$$

Démonstration du lemme 17 :

Soit $f = (a \xi_1 + b \xi_2) \otimes e_0$; il existe $g \in C^2(N^+ \oplus N^-, N^+ \oplus N^-)$

$$\text{définie par } \begin{cases} g(e_1) = 0 \\ g(e_2) = -ae_1 \\ g(e_i) = A_i e_{i-1} + B_i e_{i-2} \quad \text{pour } i \geq 3 \end{cases}$$

$$\Delta_1 f = dg \text{ à condition que : } \begin{cases} A_{3m} = -A_{3m+1} = -A_{3m-1} = a \\ B_{3m+1} = 0 ; B_{3m-1} = -B_{3m} = -b \end{cases}$$

c . q . f . d

Lemme 18 :

$$E_{2,1}^{1,1} = H^1(H, D^+) \oplus H^1(H, D^-) = 0$$

Démonstration du lemme 18 :

D^+ et D^- se décompose en somme directe de module sur H de dimension 1, H est abélien, d'après le lemme 6 du chapitre I

$$E_{2,1}^{1,1} = 0 \text{ d'où le lemme .}$$

Lemme 19 :

$$E_{2,0}^{2,0} = 0$$

Démonstration du lemme 19 :

Trivial car H est de dim 1

Lemme 20 :

$$E_{2,2}^{0,2} \text{ est de dimension 2 et engendré par les cocycles suivants :}$$

$$C(e_1, e_{-1}) = ae_0 \text{ et } C(e_2, e_{-2}) = be_0$$

$$\text{Pour } \Omega \text{ tel que } \left\{ \begin{array}{l} a_{-1} \neq 0 ; a_{-2} \neq 0 ; a_{-1} + a_{-3j} \neq a_{-3j+1} ; \\ a_{-1} + a_{-3j-1} \neq a_{-3j} ; a_{-2} + a_{-3j} \neq a_{-3j+2} ; \\ a_{-2} + a_{-3j-2} \neq -a_{-3j} ; a_{-1} + a_{-j} \neq -ja_{-j-3m} ; \\ a_{-2} + a_{-j} \neq -ja_{-j-3m} \end{array} \right\}$$

Demonstration du lemme 20 :

$$E_2^{0,2} = \text{Inv}_H H^2(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{G}_\Omega)$$

D'après le lemme 16 $H^2(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{G}_\Omega)$ est égale à :

$$H^2(\hat{N}^+, \hat{N}^+) \oplus H^1(\hat{N}^-) \otimes D^+ \oplus H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-) \oplus H^1(\hat{N}^+) \otimes D^- \oplus$$

$$\text{Hom}(H_1(\hat{N}^+) \otimes H_1(\hat{N}^-), H)$$

$$a/ \text{Inv}_H H^2(\hat{N}^+, \hat{N}^+)$$

Les 2-cocycles de \hat{N}^+ à valeurs dans \hat{N}^+ ont été déterminés par

Fialowski [6]

$$\mathcal{E}_1 \wedge \mathcal{E}_{3j} \otimes e_{3j-1} + \mathcal{E}_1 \wedge \mathcal{E}_{3j+1} \otimes -e_{3j} + \mathcal{E}_2 \wedge \mathcal{E}_{3j} \otimes e_{3j-2} +$$

$$\mathcal{E}_2 \wedge \mathcal{E}_{3j+2} \otimes e_{-3j} \text{ pour } j > 0$$

$$\text{et pour tout } m > 0 \mathcal{E}_1 \wedge \mathcal{E}_j \otimes je_{j+3m} + \mathcal{E}_2 \wedge \mathcal{E}_j \otimes je_{j+3m} \quad j \neq 1$$

où $(\mathcal{E}_i)_{i \in \mathbb{N}}$ est un système de générateurs de $(\hat{N}^+)^*$ (de la base de

Feigin)

$$j > 0 \left[\begin{array}{l} e_0(\mathcal{E}_1 \wedge \mathcal{E}_{3j} \otimes e_{3j-1}) = -2(\mathcal{E}_1 \wedge \mathcal{E}_{3j} \otimes \mathcal{E}_{3j-1}) \\ e_0(\mathcal{E}_1 \wedge \mathcal{E}_{3j+1} \otimes e_{3j}) = -2(\mathcal{E}_1 \wedge \mathcal{E}_{3j+1} \otimes \mathcal{E}_{3j}) \end{array} \right]$$

$$j > 0 \begin{cases} e_0(\xi_2 \wedge \xi_{3j} \otimes e_{3j-2}) = -4(\xi_2 \wedge \xi_{3j} \otimes e_{3j-1}) \\ e_0(\xi_2 \wedge \xi_{3j+2} \otimes -e_{3j}) = -4(\xi_2 \wedge \xi_{3j+2} \otimes -e_{3j}) \end{cases}$$

$$j \neq 1 \begin{cases} e_0(\xi_1 \wedge \xi_j \otimes je_{j+3m}) = -\xi_1 \wedge \xi_j \otimes je_{j+3m} \\ e_0(\xi_2 \wedge \xi_j \otimes je_{j+3m}) = 2\xi_2 \wedge \xi_j \otimes je_{j+3m} \end{cases} \quad \text{si } j=3m$$

$$j \neq 1 \begin{cases} e_0(\xi_1 \wedge \xi_j \otimes je_{j+3m}) = (-2 + j + 3m) \times \\ \quad (\xi_1 \wedge \xi_{3j} \otimes je_{j+3m}) \\ e_0(\xi_2 \wedge \xi_j \otimes je_{j+3m}) = (-2 + j + 3m) \times \\ \quad (\xi_2 \wedge \xi_{3j} \otimes je_{j+3m}) \end{cases} \quad \text{si } j=3m+1$$

$$j \neq 1 \begin{cases} e_0(\xi_1 \wedge \xi_j \otimes je_{j+3m}) = (j + 3m) \times \\ \quad (\xi_1 \wedge \xi_j \otimes je_{j+3m}) \\ e_0(\xi_2 \wedge \xi_j \otimes je_{j+3m}) = (-1 + j + 3m) \times \\ \quad (\xi_2 \wedge \xi_j \otimes je_{j+3m}) \end{cases} \quad \text{si } j=3m-1$$

donc $\text{Inv}_H H^2(\hat{N}^+, \hat{N}^+) = 0$

b/ $\text{Inv}_H H^1(\hat{N}^-) \otimes D^+ = 0$ sauf si $a_{-1} = a_{-2} = 0$

$H^1(\hat{N}^-)$ est engendré par e_{-1}, e_{-2}

$H^1(\hat{N}^-) \otimes D^+$ est engendré par $e_{-1} \otimes tt^i \frac{d}{dt}$ i un entier positif
 $e_{-2} \otimes tt^i \frac{d}{dt}$

qui ne sont pas invariants par l'action de H sauf si $a_{-1} = a_{-2} = 0$
dans la famille Ω .

c/ $\text{Inv}_H H^1(\hat{N}^+) \otimes D^- = 0$

$H^1(\hat{N}^+)$ est engendré par e_1, e_2

$H^1(\hat{N}^+) \otimes D^-$ est engendré par $\begin{cases} e_1 \otimes t^{-1} t^{-i} \frac{d}{dt} \\ e_2 \otimes t^{-1} t^{-i} \frac{d}{dt} \end{cases}$ i un entier positif

$$e_0(e_1 \otimes t^{-1} t^{-i} \frac{d}{dt}) = e_1 \otimes t^{-1} t^{-i} \frac{d}{dt}$$

$$e_0(e_2 \otimes t^{-1} t^{-i} \frac{d}{dt}) = e_1 \otimes t^{-1} t^{-i} \frac{d}{dt}$$

$d/ \text{Inv}_H H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-) = 0$ sauf pour certaines valeurs de la

famille de paramètre Ω .

$H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-)$ est engendré par les cocycles suivants :

$$\xi_{-1} \wedge \xi_{-3j} \otimes e_{-3j+1} + \xi_{-1} \wedge \xi_{-3j-1} \otimes -e_{3j} + \xi_{-2} \wedge \xi_{-3j} \otimes e_{-3j+2} +$$

$$\xi_{-2} \wedge \xi_{-3j-2} \otimes -\xi_{-3j}, \text{ pour } j > 0$$

$$\text{et pour tout } m > 0 \quad \xi_{-1} \wedge \xi_{-j} \otimes -je_{-j-3m} + \xi_{-2} \wedge \xi_{-j} \otimes -je_{-j-3m};$$

$$j \neq -1$$

Détaillons les différents cas :

$\xi_{-1} \wedge \xi_{-3j} \otimes e_{-3j+1}$ est invariant par l'action de H si

$$a_{-1} + a_{-3j} = a_{-3j+1} \quad j > 0$$

$\xi_{-1} \wedge \xi_{-3j-1} \otimes e_{-3j}$ est invariant par l'action de H si

$$a_{-1} + a_{-3j-1} = a_{-3j} \quad j > 0$$

$\xi_{-2} \wedge \xi_{-3j} \otimes e_{-3j+2}$ est invariant par l'action de H si

$$a_{-2} + a_{-3j} = a_{-3j+2} \quad j > 0$$

$\xi_{-2} \wedge \xi_{-3j-2} \otimes -e_{-3j}$ est invariant par l'action de H si

$$a_{-2} + a_{-3j-2} = -a_{-3j} \quad j > 0$$

$\xi_{-1} \wedge \xi_{-j} \otimes -je_{-j-3m}$ est invariant par l'action de H si

$$a_{-1} + a_{-j} = -ja_{-j-3m} \quad j \neq 1 \quad m > 0$$

$\xi_{-2} \wedge \xi_{-j} \otimes -je_{-j-3m}$ est invariant par l'action de H si

$$a_{-2} + a_{-j} = -ja_{-j-3m} \quad j \neq 1 \quad m > 0$$

$\text{Inv}_H \text{Hom}(H_1(N^+) \otimes H_1(N^-), H)$ est engendré par les cocycles suivants :

$$\xi_1 \wedge \xi_{-1} \otimes e_0 \quad ; \quad \xi_2 \wedge \xi_{-1} \otimes e_0$$

$$\xi_1 \wedge \xi_{-2} \otimes e_0 \quad ; \quad \xi_2 \wedge \xi_{-2} \otimes e_0$$

$\xi_1 \wedge \xi_{-1} \otimes e_0$ est invariant par l'action de H si $-1 = a_{-1}$ dans Ω

$\xi_1 \wedge \xi_{-2} \otimes e_0$ est invariant par l'action de H si $-1 = a_{-2}$ dans Ω

$\xi_2 \wedge \xi_{-1} \otimes e_0$ est invariant par l'action de H si $-1 = a_{-1}$

$\xi_2 \wedge \xi_{-2} \otimes e_0$ est invariant par l'action de H si $-2 = a_{-2}$

c . q . f . d

On considère les homomorphismes de bord de la suite spectrale

$$E_{\infty}^{0,2} = E_4^{0,2} \longrightarrow E_3^{0,2} \longrightarrow E_2^{0,2}$$

$$d_2 : E_2^{0,2} \longrightarrow E_2^{2,1}$$

$$d_2 : \text{Inv}_H H^2(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{G}_{\Omega}) \longrightarrow H^2(H, H^1(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, \hat{G}_{\Omega}))$$

Comme H est de dimension 1 et $H^2(H) = 0$ on a $d_2 \equiv 0$

$$\text{de même } d_3 : E_3^{0,2} \longrightarrow E_3^{3,0}$$

$$E_3^{3,0} = H^3(H, H^0(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, G_\Omega)) = 0$$

car nous avons montré que $H^0(\hat{N}^+ \oplus \hat{N}^-, G_\Omega) = 0$

$$\text{de même } E_2^{1,1} \longrightarrow E_2^{3,0} = 0 \text{ d'où } E_\infty^{1,1} = E_2^{1,1}$$

$$\text{donc } H^2(G_\Omega, G_\Omega) = \text{Hom}(H, \underbrace{\text{Der } \hat{N}^+ \oplus \text{Der } \hat{N}^-}_{\Delta}) \oplus V$$

car la suite spectrale dégénère .

On a ainsi calculé $H^2(G_0, G_0)$ et $H^2(G_\Omega, G_\Omega)$ qui donnent toutes

les déformations possibles .

CHAPITRE III

3-0 DEFINITIONS PRELEMINAIRES :

Nous donnons ici les définitions nécessaires pour la suite voir [9] pour plus de détails .

Définition 1 : Le crochet de Richardson Nijenhuis

Soit (M, V) l'espace des applications multilinéaires dans un espace vectoriel V , pour $a \geq 1$ on désigne par $M^a(V)$ l'espace des applications $(a+1)$ linéaires de V^{a+1} dans V or a donc $M(V) = \bigoplus_{a \geq -1} M^a(V)$

Si $A \in M^a(V)$ et $B \in M^b(V)$, on pose $A \vee B = 0$ si $a = -1$, si non

$$(A \vee B)(x_0, \dots, x_{a+b}) = \sum_{i=0}^a (-1)^{ib} A(x_0, \dots, x_{i-1}, B(x_i, \dots, x_{i+b}), x_{i+b+1}, \dots, x_{a+b})$$

On définit ensuite que $\Delta: M(V)^2 \longrightarrow M(V)$ par :

$$A \Delta B = A \vee B + (-1)^{ab+1} B \vee A$$

$(M(V), \Delta)$ est une algèbre de Lie graduée .

Notons ensuite α l'opérateur d'antisymétrisation :

si $A \in M^a(V)$, alors

$$(\alpha(A))(x_0, \dots, x_a) = \frac{1}{(a+1)!} \sum_{\sigma} \text{sign}(\sigma) A(x_{\sigma(0)}, \dots, x_{\sigma(a)})$$

où $\text{sign}(\sigma)$ est la signature de la permutation de $(a+1)$ -éléments σ

On pose alors $A(V) = \alpha(M(V))$ et $A^a(V) = \alpha(M^a(V))$ pour $a \geq 1$, ensuite on

$$\text{définit } \llbracket \cdot, \cdot \rrbracket : A(V)^2 \longrightarrow A(V) \text{ par } \llbracket A, B \rrbracket = \frac{(a+b+1)!}{(a+1)! (b+1)!} \alpha(A \Delta B)$$

$$A \in A^a(V), B \in A^b(V)$$

Définition 2 :

Soit $A^1(V)_\lambda$ l'espace des séries formelles en λ à coefficients dans $A^1(V)$ (l'espace des applications bilinéaires antisymétriques de $V \times V$ dans V).

Soit $G = (V, [,])$ une algèbre de Lie.

On appelle déformation formelle de G une structure d'algèbre de Lie sur

V_λ définie par $P_\lambda \in A^1(V)_\lambda$ telle que $P_0 = [,]$

l'identité de Jacobi s'écrit pour P_λ :

$$\sum_{i+j=k} \llbracket P_i, P_j \rrbracket = 0 \quad \forall k \in \mathbb{N}$$

$$\text{Soit } -\delta P_k = 2 \sum_{\substack{i+j=k \\ i,j > 0}} \llbracket P_i, P_j \rrbracket = J_k(P_1, \dots, P_{k-1})$$

ainsi le bord de P_k est une quantité qui s'exprime à l'aide de

P_1, \dots, P_{k-1}

Définition 3 : Une déformation vraie d'ordre k

Une déformation de G d'ordre k est un élément $P_\lambda \in A^1(V)_\lambda$

telle que $P_0 = [,]$ et $-\delta P_k = J_k \quad \forall P \leq k$

$$\delta P_{k+1} = J_{k+1} = 0$$

ainsi $P_\lambda = P_0 + \sum_{i=1}^k \lambda^i P_i$ est un crochet de Lie sur V pour toutes les

valeurs de λ .

Remarques :

a/ L'obstruction à prolonger à l'ordre $k + 1$ une déformation à

l'ordre k est une classe de cohomologie $[J_{k+1}] \in H^3(G, G)$

En particulier si $H^3(G, G) = 0$, toute déformation à l'ordre k de G se prolonge en une déformation formelle de G .

b/ si $H^2(G, G) = 0$, alors G est rigide (P_λ est une déformation triviale). En particulier toute algèbre de Lie semi-simple est rigide ainsi $H^3(G, G)$ intervient comme obstruction et $H^2(G, G)$ comme classification des déformations.

3-1 INTRODUCTION :

Considérons une algèbre de Lie munie d'une graduation

$$E = \bigoplus_{k \in \mathbb{Z}} E_k, \text{ où la décomposition est telle que } [E_k, E_l] \subset E_{k+l}$$

$$\forall k, l \in \mathbb{Z}$$

Posons $E_+ = \bigoplus_{k > 0} E_k$ et $E_- = \bigoplus_{k < 0} E_k$. On a ainsi une décomposition en somme

$$\text{directe } E = E_+ \oplus E_0 \oplus E_-$$

De plus E_+ et E_- sont respectivement des idéaux.

Considérons les algèbres de Lie dont les tables de multiplication sont schématisées par les tableaux suivants.

	+	0	-
+			
0			
-			
	D	B	C = E

Les algèbres D, B, C sont des structures différentes sur l'espace E.

Une zone hachurée dans un tableau représente les crochets de Lie dans E ;

Une zone non hachurée représente les crochets nuls .

Enfin, +, 0 et - représentent respectivement des éléments arbitraires de E_+ , E_0 et E_- .

L'algèbre de Lie D n'est autre que la somme directe d'algèbres de Lie de $E_+ + E_0$ et E_- ; L'algèbre \mathcal{E} n'est autre que E elle même .

Il n'est pas tout à fait évident que B soit une structure d'algèbre de Lie .

Vérification de l'identité de Jacobi pour les triplets du type :

(+, +, -) ou alors (+, 0, -)

Les espaces munis de deux structures d'algèbres de Lie distinctes considérés par Adler-Kostant et Symes dans l'étude des systèmes complètement intégrables [1] et les résultats rappelés dans l'introduction) sont tous du type considérés ici : on peut avoir des paires de structures de type (C , B) et (C , D) respectivement .

Notons P_D , P_B et P_C les crochets de Lie respectifs de D, B et C .

On passe de P_D à P_C en rajoutant progressivement des crochets manquant .

Ainsi, on passe de P_D à P_B en rajoutant les crochets de la forme

$$[e_- , x]_C \text{ où } e_- \in E_- , x \in E_0 .$$

En d'autres termes $P_B = P_D + \delta_D$ où δ_D est la 2-cochaine définie par :

$$\delta_D(e_+ + x + e_- , e'_+ + x' + e'_-) = [e_- , x'] - [e'_- , x]$$

on a de même $P_C = P_B + \delta_B$ où

$$\delta_B(e_+ + x + e_- , e'_+ + x' + e'_-) = [e_+ , e'_-] - [e'_+ , e_-]$$

On se propose d'examiner à quelles conditions on peut réaliser les structures P_B et P_C comme déformations infinitésimales, ou éventuellement formelles de P_D et P_B respectivement .

On peut aisément exprimer les conditions sous les quelles $P_D + t\delta_D$ est une déformation formelle à l'ordre 1 de P_D (auquel cas, c'est une déformation de P_D qui converge de façon évidente, n'ayant que deux termes) .

Ces conditions se résument à $\left[E_-, \left[E_0, E_0 \right] \right] = 0$, ce qui s'avère satisfait dans le cas particulier où E_0 est abélien .

3-2 PREMIERE DEFORMATION :

Soit une algèbre de Lie $L = I + A + J$ où I, J et A sont des sous algèbres de Lie telles que $[A, I] \subset I$ et $[A, J] \subset J$
 $I + A$ et $J + A$ sont donc aussi des sous algèbres de Lie .

On désigne par L_0 la somme directe des sous algèbres de Lie I et $J + A$, par P_0 son crochet de Lie et par $\delta_0 : L_0 \times L_0 \longrightarrow L_0$ la 2-cochaîne définie par :

$$\delta_0(i + a, i' + a') = [i, a'] - [i', a] \quad (i, i' \in I; a, a' \in A)$$

où $[,]$ est le crochet de Lie dans L .

Proposition 7 :

$$i/ \text{ on a } \left[\left[P_0 + \delta_0, P_0 + \delta_0 \right] \right] = 2\delta_{L_0} \delta_0 + \left[\left[\delta_0, \delta_0 \right] \right] = 0$$

En particulier, $P_0 + \delta_0$ est une structure d'algèbre de Lie sur L .

ii/ $P_t = P_0 + t\delta_0$ est une déformation formelle de P_0 à l'ordre 1 .

(i) et (ii) sont vérifiées si et seulement si $\left[I, \left[\bar{A}, \bar{A} \right] \right] = 0$.

sous cette condition, P_t est donc une famille à un paramètre de structures d'algèbre de Lie sur L .

Démonstration de la proposition 7 :

Il est facile de montrer que :

$$\begin{aligned} & \delta_{L_0} \delta_0 (i_1 + a_1 + j_1, i_2 + a_2 + j_2, i_3 + a_3 + j_3) = \\ & -\frac{1}{2} \left[\left[\delta_0, \delta_0 \right] (i_1 + a_1 + \delta_1, i_2 + a_2 + \delta_2, i_3 + a_3 + \delta_3) \right. \\ & \left. (i_1, i_2, i_3 \in I, a_1, a_2, a_3 \in A, j_1, j_2, j_3 \in J) \right] \end{aligned}$$

en fait $\delta_{L_0} \delta_0 (i_1 + a_1 + j_1, i_2 + a_2 + j_2, i_3 + a_3 + j_3) =$

$$\sum_{\text{cycl}} \left[\left[a_1, a_2 \right], c_3 \right] = -\frac{1}{2} \left[\left[\delta_0, \delta_0 \right] (i_1 + a_1 + j_1, i_2 + a_2 + j_2, i_3 + a_3 + j_3) \right]$$

la proposition en résulte immédiatement

Avec les notations de l'introduction, on voit, en application de la

proposition, que P_B est un crochet de Lie et l'on constate que $P_D + t \delta_D$

est une famille à 1 paramètre de crochet de Lie si et seulement si

$$\left[E_-, \left[E_0, E_0 \right] \right] = 0 \text{ comme énoncé.}$$

Contre exemple :

L'hypothèse $\left[A, I \right] \subset I$ est essentielle pour que L_0 se déforme

On considère la décomposition de Iwasawa de $\mathfrak{sl}(n, R) = L$

$L_0 = (A + J) \oplus I$; où \oplus est la somme directe d'algèbre de Lie

$A = H$ un sous algèbre de Cartan

$I = \mathfrak{so}(n)$

J est l'algèbre de Lie engendrée par les $X_\alpha \quad \alpha > 0$

$J = N^+$ avec les notations du chapitre I

Considérons une base comme dans le chapitre $\{X_\alpha, H_\alpha, \alpha \in \Delta\}$

$I = \mathfrak{so}(n)$ est engendrée par les $X_\alpha - X_{-\alpha}$ et on a :

$[H_\alpha, X_\alpha - X_{-\alpha}] = 2X_\alpha + X_{-\alpha} \notin \mathfrak{so}(n)$, l'hypothèse n'est donc pas vérifiée .

On peut en fait montrer dans ce cas la rigidité de L_0 .

Lemme 21 : $H^2(L_0, L_0) = 0$

Démonstration du lemme 21 :

On considère la suite exacte courte $\mathfrak{so}(n) \longrightarrow L_0 \longrightarrow H+N^+$

à cette suite on associe la suite spectrale de Hochschild et Serre .

$H^2(L_0, L_0)$ est déterminé par les trois termes suivants :

$$H^0(H + N^+, H^2(\mathfrak{so}(n), L_0))$$

$$H^1(H + N^+, H^1(\mathfrak{so}(n), L_0))$$

$$H^2(H + N^+, H^0(\mathfrak{so}(n), L_0))$$

$\mathfrak{so}(n)$ est une algèbre de Lie simple donc d'après le théorème de

Whitehead $[E]$ $H^1(\mathfrak{so}(n), L_0)$ et $H^2(\mathfrak{so}(n), L_0)$ sont nuls donc

$$E_{2,1}^{1,1} = E_{2,2}^{0,2} = 0 .$$

Reste à voir le terme :

$$H^2(H + N^+, H^0(\mathfrak{so}(n), L_0))$$

$$H^0(\mathfrak{so}(n), L_0) = \text{Inv}_{\mathfrak{so}(n)} (\mathfrak{so}(n) \oplus H + N^+) = H + N^+$$

$$\text{donc } H^2(H + N^+, H^0(\mathfrak{so}(n), L_0)) = H^2(H + N^+, H + N^+)$$

$H + N^+$ est la sous algèbre de Borel de $\mathfrak{sl}(n, \mathbb{R})$ et d'après le théorème de (Leger et Luks) 4

$$H^2(H + N^+, H + N^+) = 0$$

$$\text{donc } H^2(L_0, L_0) = 0$$

c.q.f.d

Remarques :

i/ Cet exemple fait partie de ceux qui fournissent des systèmes complètement intégrables

ii/ Soit G est une algèbre de Lie semi-simple, $G = N^+ + H + N^-$ sa décomposition de Cartan .

On peut appliquer à G les conclusions de la proposition 7 : on pose

$$E = G, A = H, I = N^-, J = N^+ \text{ et } [,] \text{ le crochet de } G$$

$$H \text{ est abélien d'où } [I, [A, A]] = 0$$

$$\text{On considère le 2-cocycle définie par : } \sigma_0(i+a, i+a') = [i, a'] - [i', a]$$

($i, i' \in I, a, a' \in A$), alors σ_0 engendre une déformation formelle à l'ordre 1 .

Exemple : Algèbre de Virassoro

L est une algèbre de Lie de dimension infinie définie par :

$$L = \bigoplus_{i \in \mathbb{Z}} E_i ; E_i = \mathbb{R}e_i \text{ avec } [e_i, e_j] = (j - i) e_{i+j}$$

$$L_1 = \bigoplus_{i \geq 1} E_i ; L_{-1} = \bigoplus_{i \leq -1} E_i ; L_0 = E_0$$

$$L = L_1 + E_0 + L_{-1} ; L_1 + E_0 = L_0 \text{ (Fuks)}$$

On peut écrire chaque élément e_i comme une dérivation de l'algèbre des polynomes de Laurant $R[t, t^{-1}]$ en posant $e_i = tt^i \frac{d}{dt}$

Il est clair que $[E_k, E_1] \subset E_{k+1}$

On peut appliquer à L les conclusions du paragraphe précédent .

On pose $I = E$, $A = E_0$; $P_0 = [,]$ le crochet de L

on remarque que $[A, A] = 0$ d'où $[I, [A, A]] = 0$

et le 2-cocycles définie par :

$$\sigma_0(i + a, i + a') = [i, a'] - [i', a] \quad (i, i' \in I, a, a' \in A)$$

alors d'après la proposition 7, $P_t = P_0 + t\sigma_0$ est une déformation

formelle de P_0 à l'ordre 1 .

3-3 SECONDE DÉFORMATION :

Les notations sont celles de l'introduction . on se propose sous certaines hypothèses sur E, de montrer qu'il existe une déformation de P_B vers P_C . Lorsque E n'est pas de dimension finie, cette déformation est formelle non polynomiale . Cependant elle converge "faiblement" en ce sens que pour tout couple x, y dans $E, P_\lambda(x, y)$ est un polynome en λ dont le degré ne dépend que des degrés des composantes homogènes de x et de y .

Soit une cochaîne C sur E . Nous appellerons support de C l'ensemble

$S_C \in Z^2$ défini par :

$$(p, q) \notin S_C \implies [x \in E_p, y \in E_q \implies C(x, y) = 0]$$

Lemme 22 :

Soit une suite C_k ($k \in \mathbb{N}$) de cochaines sur E , si les support de C_k partitionnent Z^2 , alors la suite formelle $\sum_{k \in \mathbb{N}} \lambda^k C_k$ converge faiblement .

Démonstration du lemme 22 :

C'est évident .

Passons à présent à la définition de la déformation formelle de P_B vers P_C

On pose $C_0 = P_B$ et pour $k > 0$, on définit C_k par :

$$C_k(x, y) = [x, y] \delta_{e_k}(|x|, |y|) \quad (*)$$

Dans (*), $|x|, |y|$ désignent respectivement les degrés de x, y supposés homogènes et $[,]$ est le crochet de Lie dans E .

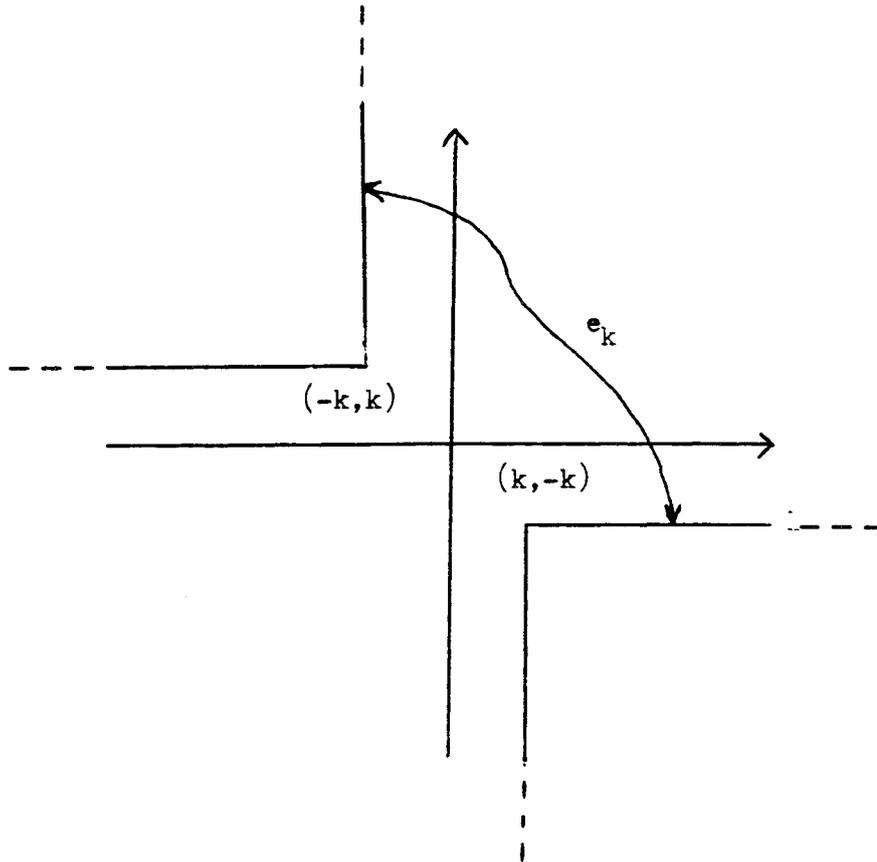
$$\begin{aligned} \delta_{e_k}(|x|, |y|) &= 1 \text{ si } (|x|, |y|) \in e_k \\ &= 0 \text{ si non} \end{aligned}$$

où $e_k \subset Z^2$ est l'ensemble

$$((k, -k) + N(0, -1)) \cup ((k, -k) + N(1, 0))$$

$$((-k, k) + N(-1, 0)) \cup ((-k, k) + N(0, 1))$$

que l'on peut visualiser commodément sur le schéma :



Si l'on observe que le support e_0 de C_0 est l'union des premier et troisième quadrants fermés, on voit que la famille des supports de la suite $C_k (k \in \mathbb{N})$ est une partition de Z^2 .

Théorème 1 :

La série $C_\lambda = \sum_{k \in \mathbb{N}} \lambda^k C_k$ converge faiblement et l'on a

$$C_1 = P_C$$

La série $C_\lambda = \sum_{k \in \mathbb{N}} \lambda^k C_k$ est une déformation formelle de P_B .

Démonstration du théorème 1 :

Montrons que l'on a

$$2 \delta C_k(x, y, z) = \sum_{\substack{p+q=k \\ p, q > 0}} \llbracket C_p, C_q \rrbracket (x, y, z) (**)$$

pour tout $k > 0$, où δ est l'opérateur de cobord de la représentation adjointe de P_B .

on peut se limiter à des éléments $x, y, z \in E$ homogènes.

Leurs degrés respectifs sont notés a, b, c

La signature d'un élément sera $+, -$ ou 0 suivant son appartenance à E^+, E^- ou E^0 .

Compte tenu de la symétrie entre E^+ et E^- et de l'antisymétrie des cochaines ; il suffit de vérifier $(**)$ pour les (x, y, z) de signatures $(+, 0, 0)$; $(0, 0, 0)$; $(+, +, +)$; $(+, +, 0)$; $(+, +, -)$ $(+, 0, -)$

Au vu de la définition $(*)$, il est immédiat que le membre de droite de $(**)$ s'annule pour les signatures $(+, +, +)$ et $(+, +, 0)$;

Il est immédiat également que le membre de gauche de $(**)$ s'annule pour $(+, +, +)$ et $(+, +, 0)$; pour $(+, 0, -)$ on a $(2 \delta C_k(x, y, z)) = 0$

$$\begin{aligned} 2(\delta C_k(x, y, z)) &= \llbracket C_k(x, y), z \rrbracket + \llbracket C_k(y, z), x \rrbracket + \llbracket C_k(z, x), y \rrbracket \\ &\quad + C_k(\llbracket x, y \rrbracket, z) + C_k(\llbracket y, z \rrbracket, x) + C_k(\llbracket z, x \rrbracket, y) \\ &= C_k(\llbracket x, y \rrbracket, z) + C_k(\llbracket y, z \rrbracket, x) + \llbracket C_k(z, x), y \rrbracket \\ &= \llbracket \llbracket x, y \rrbracket, z \rrbracket + \llbracket \llbracket y, z \rrbracket, x \rrbracket + \llbracket \llbracket z, x \rrbracket, y \rrbracket = 0 \\ &\quad (\text{identité de Jacobi}) \end{aligned}$$

Pour les signatures $(+, 0, 0)$ et $(0, 0, 0)$ on obtient les deux mem-

membres égaux à 0 .

Il reste à vérifier (* *) lorsque la signature de (x , y , z) est (+ , + , -) .

Le calcul est long mais direct . On trouve la valeur commun suivante pour les deux membres de (* *)

$$\begin{aligned} \bar{c} < -k , a + b = k : 2 \left[z , \left[\bar{x} , \bar{y} \right] \right] \\ c = -k , a + b \geq k , b \geq k : 2 \left[\left[z , x \right] , \bar{y} \right] \\ c = -k , a + b \geq k , a \geq k : 2 \left[\left[y , z \right] , \bar{x} \right] \end{aligned}$$

d'où le théorème .

Ce théorème permet de construire de nombreux exemples de déformations formelles .

3-4 QUELQUES EXEMPLES :

Les algèbres de Kac-Moody :

On sait, d'après V . Kac, associer canoniquement une algèbre de Lie G_A à toute matrice $A \in M_n(\mathbb{C})$.

rappelons que G_A s'écrit :

$$G_A = N^+ + H + N^-$$

où H est une sous algèbre de Cartan, abélienne, et où

$$N^+ = \bigoplus_{\alpha > 0} G_{\alpha} \quad ; \quad N^- = \bigoplus_{\alpha < 0} G_{\alpha}$$

L'action adjointe de H sur G_A est diagonalisable et il existe des racines simples $\alpha_1, \dots, \alpha_l \in H^*$ telles que tout poids α de cette action

soit de la forme $\sum_{i=1}^l n_i \alpha_i$ où les entiers n_1, \dots, n_l sont tous positifs

ou nuls ou bien tous négatifs non nuls .

H est l'espace propre de poids 0, tandis que G_α , pour $\alpha \neq 0$, désigne l'espace propre de poids α ; N^+ (resp N^-) est la somme des espaces de poids positifs (resp négatifs) c'est à dire dont les coefficients n_i ne sont pas négatifs (resp positifs)

Soient H_1, \dots, H_n un système linéairement indépendant de H et $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ un système linéairement indépendant de H^* , la matrice

$A = (a_{ij})$ est définie par $\langle H_i, \alpha_j \rangle = \alpha_j(H_i) = a_{ij} \quad \forall i, j \leq n$

L'algèbre G_A peut encore se réécrire sous la forme $\bigoplus_{k \in \mathbb{Z}} E_k$, et cela de

nombreuses façons . Voici un exemple . Appelons longueur de $\alpha = \sum n_i \alpha_i$

le nombre $n_1 + \dots + n_l = |\alpha|$. on pose $E_k = \bigoplus_{|\alpha|=k} G_\alpha$

(Cas particulier $E_0 = H$) . Il est clair que $[E_k, E_l] \subset E_{k+l}$.

On peut donc appliquer à G_A les conclusions des paragraphes précédents .

d'une part, vu la proposition (7) l'algèbre $N^- \oplus (N^+ + H)$ se déforme

suyant une déformation d'ordre 1 : on prend $A = H, I = N^-, J = N^+$,

comme H est abélien, la condition $[I, [A, A]] = 0$ est automatiquement vérifié .

Cette déformation d'ordre 1 se fait vers l'algèbre P_B

D'autre part P_B se déforme formellement sur G_A grâce au théorème 1

a/ Algèbre de Lie de dimension finie :

Si G_A est de dimension finie, par exemple, si c'est une algèbre

de Lie semi-simple, alors cette dernière déformation est en fait une famille à un paramètre polynomial de degré $\sup \{k > 0 / E_k \neq 0\}$ d'algèbre de Lie sur G_A .

Dans le cas d'une algèbre de Lie simple, ce degré est le rang de l'algèbre.

b/ Algèbre de Lie de dimension infinie :

Si G_A est de dimension infinie, comme c'est le cas d'une algèbre de Kac-Moody affine ou hyperbolique par exemple alors on a une déformation formelle.

3-5 UNE CONDITION DE NON TRIVIALITE :

Proposition 8 :

Dans les conditions du paragraphe (3-3) si $[E_1, E_-] \neq 0$ ou si $[E_{-1}, E_+] \neq 0$, alors C_1 n'est pas un bord pour l'action adjointe de B . En particulier, C_1 n'est pas un tel bord lorsque $[E_+, E_-] \neq 0$ et lorsque E est engendré par $E_1 + E_0 + E_{-1}$.

Démonstration de la proposition 8 :

Supposons au contraire que $C_1 = \delta T$. Pour x de degré 1 et y de degré $-k$ ($k \geq 1$) on a :

$$[x, y] = \sum_{s \geq 0} [T(x)_{-s}, y]_B$$

$[,]_B$ désigne le crochet de la structure B où $T(x)_a$ désigne la composante de degré a de $T(x)$. Mais $[x, y]$ est de degré $1 - k$ et

$[T(x)_{-s}, y]$ est de degré $-(k + 1) < 1 - k$ puisque $s \geq 0$.

Donc, si $[E_1, E_-] \neq 0$, alors C_1 n'est pas un bord.

On utilise la même méthode pour établir que C_1 n'est pas un bord si

$$[E_{-1}, E_+] \neq 0.$$

Pour conclure, il suffit de constater que si E est engendré par

$E_{-1} \oplus E_0 \oplus E_1$ alors :

$$[E_1, E_-] = 0, [E_{-1}, E_0] = 0 \implies [E_+, E_-] = 0$$

Remarque :

La classe de cohomologie $[C_1]$ classe la déformation infinitésimale. Cette proposition nous fournit donc une condition de non trivialité des déformations du type considéré dans ce chapitre.

On voit facilement que cette proposition s'applique aux deux exemples ci dessus.

CHAPITRE IV

4-0 INTRODUCTION :

Dans le chapitre III nous avons montré l'existence d'une suite de déformations dans le cas d'une algèbre de Lie graduée qui permet d'obtenir la structure de l'algèbre de Lie G à partir de celle de G_0 .

Le calcul cohomologique fait au chapitre I permet de classifier les déformations.

Nous montrons dans ce chapitre que la seule suite de déformation qui nous donne la structure de G à partir de celle de G_0 est celle introduite dans le chapitre III pour les cas particuliers de G algèbre de Lie semi simple de dimension finie et le cas où G est l'algèbre de Kac-Moody affine non tordue $G = \mathfrak{sl}(\infty, \mathbb{R}) \otimes \mathbb{C}[t, t^{-1}]$

Ces exemples font partie de ceux étudiés par Adler [] dans les systèmes complètement intégrables.

4-1 PREMIERE DEFORMATION :

Soit une algèbre de Lie semi simple réelle de dimension finie on a vu dans le chapitre I que

$$H^2(G_0, G_0) = \text{Hom}(H, \text{Der } N^-) \oplus H^2(K, \mathbb{R}X_\lambda) \oplus H^2(N^-, N^-)$$

seul le terme $\text{Hom}(H, \text{Der } N^-)$ contient des cocycles intéressantes pour les déformations que nous cherchons.

Soit $\bar{\delta}$ une application linéaire de H à valeur dans $\text{Der } N^-$ elle est associée au 2-cocycle suivant $\delta : H \times N^- \longrightarrow N^-$ défini par :

$$\bar{\delta}(H_{\alpha_i}) = \bar{D}_i \text{ où } \bar{D}_i \text{ est un élément de } \text{Der } N^- \text{ alors}$$

$$\delta(H_{\alpha_i}, X_{\alpha_j}) = \bar{D}_i(X_{\alpha_j})$$

δ engendre une déformation infinitésimale qui sera formelle à l'ordre 1 à condition que le crochet de Ridscharson-Nijenhuis de δ par lui-même soit nul. On remarque que :

$$\left[\delta, \delta \right](H_{\alpha_i}, H_{\alpha_j}, Y) = (\bar{D}_i \circ \bar{D}_j - \bar{D}_j \circ \bar{D}_i)(Y) = \left[\bar{D}_i, \bar{D}_j \right](Y)$$

On a vu à la page (19) la table des crochets de $\text{Der}(N^-)$

$$\left[D_{\alpha_i}, D_{\alpha_j} \right] = 0 \quad \left[D'_{\alpha_i}, D'_{\alpha_j} \right] = 0$$

$$\left[D_{\alpha_i}, D'_{\alpha_j} \right] = m_i^j D'_{\alpha_j} \text{ où } m_i^j \text{ est le } i^{\text{ème}} \text{ composante de } S_{\lambda}(\alpha_j)$$

On a alors deux types de déformations suivant que le cocycle δ est défini à partir des dérivations du type D_{α_i} ou du type D'_{α_i} autrement dit on a deux cas :

i/ Soit $\bar{\delta} : H \longrightarrow \text{Der } N^-$ définie par

$$\bar{\delta}(H_{\alpha_i}) = \sum_{j=1}^{n-1} a_{ij} D'_{-\alpha_j} \quad i = 1 \dots n-1$$

et le cocycle associé $\delta : H \times N^- \longrightarrow N^-$ défini par :

$$\begin{aligned} \delta(H_{\alpha_i}, X_{-\alpha}) &= \sum_{j=1}^{n-1} a_{ij} D'_{-\alpha_j}(X_{-\alpha}) = \sum_{j=1}^{n-1} a_{ij} X_{S_{-\lambda}(-\alpha_j)} \text{ si } \alpha = \alpha_j \\ &= 0 \text{ si non} \end{aligned}$$

$$U_{ij} = a_{ij}$$

ii/ Soit $\bar{\delta} : H \longrightarrow \text{Der } N^-$ définie par

$$\bar{\delta}(H_{\alpha_i}) = \sum_{j=1}^{n-1} U_{ij} D_{-\alpha_j} \quad i = 1 \dots n-1$$

et le 2-cocycle associé $\delta : H \times N^- \longrightarrow N^-$

$$\delta(H_{\alpha_i}, X_{-\alpha}) = \sum_{j=1}^{n-1} U_{ij} D_{-\alpha_j}(X_{-\alpha}) = \sum_{j=1}^{n-1} U_{ij} n_j X_{-\alpha}$$

$$i = 1 \dots n-1$$

$$\text{où } \alpha = \sum_j n_j \alpha_j$$

Soit $U = (U_{ij})$ $i, j = 1 \dots n-1$ une matrice à coefficient réelle

dans les deux cas décrites précédemment il existe une déformation

formelle à l'ordre 1. En fait on a $\llbracket \bar{\delta}, \delta \rrbracket = 0$

4-2 DEUXIEME DEFORMATION :

Soit G_U l'algèbre de Lie résoluble qui contient la somme directe $N^+ \oplus N^-$ comme sous algèbre des commutateurs et dont l'abélianisé s'identifie à H définie au chapitre I

On a démontré au chapitre I que :

$$H^2(G_U, G_U) = \text{Inv}_H(H^1(N^+) \otimes D_2) \oplus \text{Inv}_H(H^1(N^+) \otimes D_1) + \text{Inv}_H W$$

$$\text{où } W = \left\{ \begin{array}{l} \varphi \in \text{Hom}(H_1(N^+) \otimes H_1(N^-), H) / \varphi(X_{\alpha}, X_{-\alpha}) = H_{\alpha} \text{ si } \alpha \in \Delta^+ \text{ simple} \\ = 0 \text{ si non} \end{array} \right\}$$

Calcul de la déformation polynomiale :

$$\text{Soit } \Delta_p^+ = \left\{ \alpha \in \Delta / \alpha \text{ est la somme de } p \text{ racines positives} \right\}$$

$$\Delta_p^- = \left\{ \alpha \in \Delta / \alpha \text{ est la somme de } p \text{ racines négatives} \right\}$$

On considère le cocycle C élément de $\text{Inv}_H W$ défini par :

$$C(X_{\alpha_i}, X_{-\alpha_i}) = H_{\alpha_i}$$

Ce cocycle peut être prolongé en la cochaîne C_1 définie par :

$$C_1(X_{\alpha_i}, X_{-\alpha_i}) = H_{\alpha_i} \quad \alpha_i \in \Delta_1^+$$

$$C_1(X_{\alpha}, X_{\beta}) = \begin{cases} \pm (r+1)X_{\alpha+\beta} & \text{si } \alpha \in \Delta_1^+, \beta \in \Delta^- \setminus \Delta_1^- \text{ et } \alpha+\beta \in \Delta \\ 0 & \text{si non} \end{cases}$$

et les termes obtenus en échangeant Δ_1^+ et Δ_1^- resp (Δ^+ et Δ^-)

avec $\beta - r\alpha, \dots, \beta + q\alpha$ (la α -suite de racines induite par β)

voir la base de Chevalley [7]

On définit ainsi une suite de cochaines $(C_p) \quad 1 \leq p \leq n-1$

$$C_p(X_{\alpha}, X_{-\alpha}) = \sum_{i=k}^{p+k} H_{\alpha_i} \quad \text{si } \alpha = \sum_{i=k}^{p+k} \alpha_i ; \alpha \in \Delta_p^+$$

$$C_p(X_{\alpha}, X_{\beta}) = \begin{cases} \pm (\bar{r}+1)X_{\alpha+\beta} & \text{si } \alpha \in \Delta_p^+ \text{ et } \beta \in \Delta^- \setminus \bigcup_{i=1}^p \Delta_i^- \\ 0 & \text{si non} \end{cases}$$

$$C_p(X_{\alpha}, X_{\beta}) = \begin{cases} \pm (r+1)X_{\alpha+\beta} & \text{si } \alpha \in \Delta_p^- \text{ et } \beta \in \Delta^+ \setminus \bigcup_{i=1}^p \Delta_i^+ \\ 0 & \text{si non} \end{cases}$$

La suite (C_p) vérifie la propriété suivante :

$$C_p(X_{\alpha}, X_{\beta}) = [X_{\alpha}, X_{\beta}] \delta_{e_k} (|X_{\alpha}|, |X_{\beta}|)$$

où $e_k \in Z^2 \quad 1 \leq k \leq n-1$ est l'ensemble :

$$((k, -k) + N(0, -1)) \cup ((k, -k) + N(1, 0)) \cup$$

$$((-k, k) + N(-1, 0)) \cup ((-k, k) + N(0, -1))$$

où $|X_\alpha|$ et $|Y_\beta|$ désignent respectivement les degrés de X et Y

On a vu au chapitre III que cette suite de cochaîne vérifie :

$$2\delta_{C_k}(x, y, z) = \sum_{\substack{p+q=k \\ p, q > 0}} \llbracket C_p, C_q \rrbracket (x, y, z)$$

et donc $(C_p)_{p=1 \dots n-1}$ engendre une déformation à l'ordre $(n-1)$

$$[\ , \]_\lambda = [\]_0 + \sum \lambda^i C_i$$

on obtient ainsi la structure de l'algèbre de Lie G pour $\lambda = 1$

Schéma explicative :

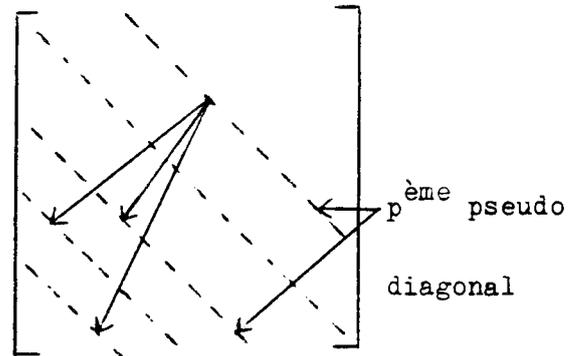
C_p est définie sur un couple (X, Y)

avec X élément de la p^{ème} pseudo

diagonal et Y un élément quelcon-

que en dessous de la p^{ème} pseudo

diagonal, et la situation symétrique.



4-3 AUTRES DEFORMATIONS :

Les déformations engendrées par les couples de

$$\text{Inv}_H(H^1(N^+) \otimes D_2)$$

on considère $X_{\alpha_i} \otimes D'_{-\beta_i}$ avec β_i fixé

$$\text{Soit } C(X_{\alpha_i}, X_{-\beta_i}) = X_{S_{-\beta_i}}(-\lambda)$$

on vérifie aisément que le crochet de Richardson-Nijenhuis de C par

$$\text{lui même est nul } \llbracket C, C \rrbracket = 0$$

donc C engendre une déformation formelle à l'ordre 1 de G_U vers

une algèbre résoluble qui dépend aussi de la matrice U .

De la même façon $\text{Inv}_H(H^1(N^-) \otimes D_1)$:

on considère les cocycles $X_{-\alpha_i} \otimes D'_{\alpha_j}$ pour α_j fixé

Soit $C(X_{-\alpha_i}, X_{\alpha_j}) = X_{S_{\alpha_j}(\lambda)}$

on vérifie que $\llbracket C, C \rrbracket = 0$

donc C engendre une déformation formelle à l'ordre 1 de G_U vers une algèbre résoluble qui dépend aussi de U .

La seule déformation qui donne la structure de G est celle donné par le théorème du chapitre précédent et qui provient de terme $\text{Inv}_H W$.

4-4 CAS OU G EST UNE ALGEBRE DE KAC-MOODY AFFINE NON TORDUE :

Dans le chapitre II on a démontré que le deuxième groupe de cohomologie de G_0 à valeurs dans G_0 est :

$$H^2(G_0, G_0) = \text{Hom}(H, \text{Der } \hat{N}^+) \oplus H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-) \oplus \text{Hom}(H_1(\hat{N}^-), D_2) \oplus \text{Hom}(H_1(N^-), D_1)$$

où $D = \left\{ tp(t) \frac{d}{dt} / p(t) \in C[t] \right\}$

Le deuxième groupe de cohomologie de \hat{N}^- à valeurs dans $\hat{N}^-, H^2(\hat{N}^-, \hat{N}^-)$ est déterminé par Fialowski énoncé au chapitre II

Le terme $\text{Hom}(H_1(\hat{N}^-), \text{Der}(\hat{N}^-))$ ne donne pas des déformations intéressantes.

Le terme $\text{Hom}(H, \text{Der } \hat{N}^-)$ est formé d'applications linéaires de H à

valeurs dans $\text{Der } \hat{N}^-$; $\bar{\gamma}_i$ tel que $\bar{\gamma}_i(e_0) = D_i$ où D_i est dans $\text{Der } \hat{N}^-$
on lui associe le 2-cocycle γ_i tel que $\gamma_i(e_0, X) = D_i(X)$ pour
tout $X \in \hat{N}^-$

Le crochet de Richardson de γ_i par lui même est égale au crochet
de D_i par lui même en tant que dérivation $\llbracket \gamma_i, \gamma_i \rrbracket = \llbracket D_i, D_i \rrbracket$
qui est nul : γ_i engendre alors une déformation formelle à l'ordre 1 .

Table de Der \hat{N}^- :

$$\text{On a } \llbracket D_i, D_j \rrbracket = (j - i) D_{i+j}$$

on a alors deux types de déformations :

$$\text{i/ Pour } D_0 = \text{ad} \Big|_{\hat{N}^-} e_0$$

$$\gamma_0(e_0, e_{-3m+1}) = a_{-3m+1} e_{-3m+1}$$

$$\gamma_0(e_0, e_{-3m-1}) = a_{-3m-1} e_{-3m-1}$$

$$\gamma_0(e_0, e_{-3m}) = 0$$

$$\gamma_0(e_0, e_{-1}) = -a_1 e_{-1}$$

$$\text{ii/ Pour } D_i = t^{-(i+1)} \frac{d}{dt}$$

$$\gamma_i(e_0, e_{-3m+1}) = -m b_{-3m-1} e_{-3(m+i) + 1}$$

$$\gamma_i(e_0, e_{-3m-1}) = -m b_{-3m-1} e_{-3(m+i) - 1}$$

$$\gamma_i(e_0, e_{-3m}) = 0$$

$$\gamma_i(e_0, e_{-1}) = 0$$

$$\text{Soit } \Omega = \left\{ a_{-3m+1}, a_{-3m-1}, a_{-3m-1} / m \in \mathbb{N} \right\}$$

Il existe dans chaque cas une déformation formelle à l'ordre 1

$$(G_\Omega, P_B) \text{ où } P_B = P_D + \lambda \delta_i$$

Dans la suite on supposera que la déformation est associée au cocycle \mathfrak{V}_0 obtenu dans (i) .

Déformation de G_Ω :

On a vu à la proposition 5 que $H^2(G_\Omega, G_\Omega)$ est égale à

$$\text{Hom}(H, \frac{\text{Der } \hat{N}^+ \oplus \text{Der } \hat{N}^-}{\Delta}) \oplus V$$

La déformation engendré par des cocycles de $\text{Hom}(H, \frac{\text{Der } \hat{N}^+ \oplus \text{Der } \hat{N}^-}{\Delta})$

ne donne pas la structure de \hat{G}

Par contre V engendre une déformation infinitésimale qui peut être prolonger à une déformation formelle .

Il existe une suite de cochaines $(C_p)_{p \in \mathbb{N}}$ de premier terme C_1

$$C_1(e_1, e_{-1}) = ae_0$$

$$C_1(e_2, e_{-2}) = be_0$$

$$C_1(e_2, e_{-3m+1}) = -2e_{-3m+3}$$

$$C_1(e_2, e_{-3m}) = e_{-3m+2}$$

$$C_1(e_3, e_{-3m-1}) = -e_{-3m+2}$$

$$C_1(e_3, e_{-3m+1}) = e_{-3m+1}$$

$$C_1(e_4, e_{-3m-1}) = e_{-3(m-1)+1}$$

$$C_1(e_4, e_{-3m-1}) = -e_{-3(m-1)}$$

$$C_1(e_1, e_{-3m}) = -e_{-3m+1}$$

La condition de prolongement est que : $a = 1$, $b = -1$

$$\text{Soit } \Delta_p = \{e_{3p+1}, e_{3p}, e_{3p-1}\}$$

La suite $(C_p)_{p \in \mathbb{N}}$ vérifie la propriété suivante :

$$C_p(X, Y) = [X, Y] \delta_{e_k}(|X|, |Y|)$$

e_k est l'ensemble $((k, -k) + N(0, -1)) \cup ((k, -k) + N(1, 0)) \cup$
 $((-k, k) + N(-1, 0)) \cup ((-k, k) + N(0, -1))$

où $|X|$ et $|Y|$ désignent respectivement les degrés de X et de Y

un élément de Δ_p est de degré p

On a vu au chapitre III que cette suite de cochaines vérifie

$$\delta_{C_k}(X, Y, Z) = \sum_{\substack{p+q=k \\ p, q > 0}} \overline{[C_p, C_q]}(X, Y, Z) \quad \forall k$$

donc $(C_p)_{p \in \mathbb{N}}$ engendre une déformation formelle convergente .

BIBLIOGRAPHIE

- 1- M.ADLER : On a trace functional for formal pseudo-differential operator and the symplectic structure of the K-DV Equation .
Inventiones Math.n° 5 (1979) p.p 219 - 248 .
- 2- A.LICHNEROWICZ : Déformations et quantifications, Lectures Notes
106 (1979) p.p 209 - 219 .
- 3- G.LEGER : Cohomology of nilradicals of Borel subalgebras
E.LUKS Transactions of the american mathematical
society p.p 305 - 316 Volume 195 année 1974 .
- 4- G.LEGER : Cohomology theorems of Borel-like solvable Lie
E.LUKS algebras in arbitrary characteristic .
Canad.J.Math. volume 24 (1972) p.p 1019 - 1026 .
- 5- B.FEIGIN : Cohomology of the nilpotent subalgebras of current
A.FIALOWSKI Lie algebras .
Studia scientiarum Mathematicarum Hungaria(1980)
- 6- A.FIALOWSKI : Deformations of nilpotent Kac-Moody algebras,
Studia scientiarum Mathematicarum Hungaria
volume 13 (1984)

- 7- J.E.HUMPHREYS : Introduction to Lie algebras and representation
theory .
Third Printing Revised .
Springer-Verlag .
New York Heidelberg Berlin .
- 8- P.J.HILTON : A course in homological Algebra
U.STAMMBACH Springer-Verlag .
New York Heidelberg Berlin .
- 9- M.DE WILDE : Formel deformations of the Poisson Lie algebra
P.B.A.LECOMTE of a symplectic manifold and Star-products .
Existence, equivalence, derivations .
Deformation theory of algebras and structures
and applications .
M.Hazewenkel M.Gerstenhaber, Eds Kluwer Academic
Publishers Dordrecht 897 - 960 1988