

# LE SÉMINAIRE DE MATHÉMATIQUES 1933–1939

édition réalisée et annotée par  
Michèle Audin


## 4. Année 1936-1937 *Travaux d'Élie Cartan*

Henri Cartan

### **Systemes de Pfaff**

*Séminaire de mathématiques* (1936-1937), Exposé 4-B, 17 p.

<[http://books.cedram.org/MALSM/SMA\\_1936-1937\\_\\_4\\_\\_B\\_0.pdf](http://books.cedram.org/MALSM/SMA_1936-1937__4__B_0.pdf)>

 Cet article est mis à disposition selon les termes de la licence  
CREATIVE COMMONS ATTRIBUTION – PAS DE MODIFICATION 3.0 FRANCE.  
<http://creativecommons.org/licenses/by-nd/3.0/fr/>

**cedram**

*Exposé mis en ligne dans le cadre du*  
*Centre de diffusion des revues académiques de mathématiques*  
<http://www.cedram.org/>

## SYSTÈMES DE PFAFF

par **Henri Cartan**

On appelle<sup>[1][2]</sup> système de Pfaff,<sup>[3]</sup> tout système obtenu en égalant à zéro un nombre fini de formes différentielles à  $r$  variables,  $x_1, \dots, x_r$  (y compris des formes de degré zéro c'est-à-dire des fonctions des variables). La théorie de M. Cartan, qui a été développée dans le cas où les formes données sont de degré zéro ou un (systèmes de Pfaff proprement dits) s'étend aux formes de degré quelconque; nous verrons d'ailleurs que l'intégration d'un système quelconque peut toujours se ramener à celle d'un système de Pfaff proprement dit (Voir IIIème partie de cet exposé).

Les formes différentielles étant supposées définies au voisinage d'un point  $(x) = (x)^0$ , on se propose de déterminer, au voisinage de ce point, toutes les variétés « intégrales », c'est-à-dire les variétés à  $1, 2, \dots, p, \dots$  dimensions sur lesquelles les formes données s'annulent (voir plus loin les définitions précises). La détermination de chaque variété intégrale se fait par résolution successive de problèmes de *Cauchy-Kovalewski*.<sup>[4]</sup> Rappelons que le problème de Cauchy-Kovalewski consiste, étant donné un système d'équations

$$(1) \quad \frac{\partial z_j}{\partial y} = f_i \left( x_\alpha, y, z_j, \frac{\partial z_j}{\partial x_\alpha} \right)$$

à déterminer les fonctions  $z_i$  des variables  $x_\alpha$  et  $y$  qui, pour  $y = 0$ , se réduisent à des fonctions données des variables  $x_\alpha$ .<sup>[5]</sup> Or, l'existence et l'unicité *locales* de la solution sont démontrées dans le cas où toutes les données sont *analytiques*, et elles peuvent se trouver en défaut dans le cas contraire. Par exemple, le système

$$\frac{\partial z_1}{\partial y} = -\frac{\partial z_2}{\partial x}, \quad \frac{\partial z_2}{\partial y} = \frac{\partial z_1}{\partial x}$$

n'admet pas de solution lorsque les fonctions données  $z_1(x, 0)$ ,  $z_2(x, 0)$  ne sont pas analytiques.

Nous supposons donc dorénavant que toutes les fonctions qui interviennent sont *analytiques*. La théorie qui va être exposée pourra néanmoins s'appliquer, ne serait-ce qu'en partie, à certains systèmes de Pfaff particuliers, non analytiques, ceux dont l'intégration se ramène à des résolutions successives de systèmes différentiels ordinaires

(fonctions  $f_i$  indépendantes des  $\frac{\partial z_i}{\partial x_\alpha}$ ). Par exemple, la théorie des systèmes complètement intégrables vaut lorsqu'on suppose simplement que les formes données ont leurs coefficients continûment différentiables.

## I. – Variétés analytiques

2/3 Commençons par étudier le cas d'un système de Pfaff dont toutes les formes sont de degré zéro.

Soit donc un nombre quelconque de fonctions  $f_i(x_1, \dots, x_r), \dots$  holomorphes au voisinage d'un point que nous prenons comme origine  $x = 0$ . Le système d'équations

$$(2) \quad f_i(x) = 0 \quad (i = 1, 2, \dots, p)$$

définit, au voisinage de l'origine, un ensemble de points  $x$  que nous nous proposons d'étudier (Cf. le livre d'Osgood et le mémoire de Rückert cités dans la bibliographie).

Nous laisserons de côté le cas où le déterminant fonctionnel des  $f_i$  est non nul pour  $x = 0$  (c'est-à-dire  $df_1 \wedge df_2 \wedge \dots \wedge df_p \neq 0$ ); les équations (2) définissent alors une variété à  $r - p$  dimensions, et on obtient une représentation paramétrique propre de cette variété en prenant comme paramètres  $r - p$  des variables  $x$  convenablement choisies.<sup>[6]</sup>

Dans le cas général, les  $f_i(x)$  définissent un idéal  $\mathcal{J}$  dans l'anneau de toutes les fonctions holomorphes à l'origine. Appelons *variété de l'idéal  $\mathcal{J}$*  l'ensemble des zéros (voisins de  $x = 0$ ) communs à toutes les fonctions de  $\mathcal{J}$ . Plus généralement, on pourrait considérer la variété d'un idéal quelconque, mais la généralisation n'est qu'apparente car le théorème de la *base finie* est vrai dans l'anneau des fonctions holomorphes à l'origine.<sup>[7]</sup>

3/4 Deux idéaux distincts peuvent donner naissance à la même variété (par exemple  $\mathcal{J}$  et une puissance de  $\mathcal{J}$ ). Mais, parmi tous les idéaux qui donnent naissance à une variété  $V$ , il en est un qui contient tous les autres : l'idéal de *toutes* les fonctions (holomorphes à l'origine) qui s'annulent sur  $V$ . On l'appelle *l'idéal de la variété  $V$* .

Une variété est dite *irréductible* si l'idéal de cette variété est *premier*.

Propriété caractéristique d'une variété [irréductible]<sup>[8]</sup>  $V$  : si le produit de deux fonctions s'annule identiquement sur  $V$ , l'un au moins des facteurs s'annule identiquement sur  $V$ .

Comme conséquence du « Nullstellensatz » de Hilbert, on a la proposition suivante : si  $\mathcal{P}$  est un idéal premier, toute fonction qui s'annule sur la variété de  $\mathcal{P}$  appartient à  $\mathcal{P}$ . Donc  $\mathcal{P}$  est l'idéal de la variété de  $\mathcal{P}$ , et cette variété est irréductible. Il y a ainsi correspondance biunivoque entre les variétés irréductibles et les idéaux premiers.

Si maintenant, on applique à un idéal quelconque le théorème de décomposition en idéaux « primaires », on arrive facilement au résultat suivant : *la variété d'un idéal quelconque se compose de la réunion d'un nombre fini de variétés irréductibles.*

**Forme canonique des équations d'une variété irréductible.** On démontre qu'on peut, en effectuant sur les variables une substitution linéaire convenable, se ramener à des équations de la forme 4/5

$$(3) \quad P(x_{k+1} : x_1, \dots, x_k) = 0, \quad \frac{\partial P}{\partial x_{k+1}} x_i - Q_i = 0 \quad (i = k + 2, \dots, r)$$

$P$  et  $Q_i$  désignent des polynômes en  $x_{k+1}$ , du « type de Weierstrass » (le coefficient de la plus haute puissance est l'unité, les autres coefficients sont des fonctions holomorphes de  $x_1, \dots, x_k$ , nulles à l'origine).<sup>[9]</sup> En outre, le polynôme  $P$  est *irréductible* (il ne peut pas se mettre sous la forme du produit de deux polynômes de Weierstrass de degrés moindres). L'entier  $k$  est le même pour toutes les représentations canoniques : il définit la *dimension* de la variété. On démontre :

*Toute sous-variété d'une variété irréductible a un nombre moindre de dimensions* (ou plutôt, il en est ainsi pour chaque composante irréductible de la sous-variété).

Voici deux conséquences importantes de cette proposition :

- 1°– Si  $f(x)$ , holomorphe à l'origine, s'annule en tous les points de  $V$  (irréductible) suffisamment voisins d'un point  $(x)^0$  de  $V$ ,  $f(x)$  s'annule identiquement sur  $V$ ;
- 2°– Les variables  $(x)$  étant partagées en deux groupes  $(y)$  et  $(z)$ , et la variété  $V$  étant irréductible à l'origine  $y = z = 0$ , la section de  $V$  par  $y = y^0$  quelconque, se compose, dans l'espace  $(z)$ , de l'ensemble des points-limites des sections voisines  $y = y^1$ ; il n'y a d'exception que si,  $y^0$  étant nul, la variété  $V$  appartient tout entière à la variété  $y = 0$ . (Démonstration : tout d'abord, les points-limites des sections  $y = y^1$  appartiennent à la section  $y = y^0$ . Réciproquement, tout point  $z^0$  de la section  $y = y^0$  est un point-limite de sections voisines; sinon, les équations  $y = y^0$  définiraient une sous-variété de  $V$  qui aurait en commun avec  $V$  tous les points voisins de  $y^0, z^0$ , et qui devrait donc être identique à  $V$ ).

#### Quelques erreurs à éviter.

- 1°– les équations (3) deviennent illusoires aux points où l'on a

$$(4) \quad P = 0, \quad \frac{\partial P}{\partial x_{k+1}} = 0$$

en un tel point, le quotient  $Q_i : \frac{\partial P}{\partial x_{k+1}}$  prend la forme  $\frac{0}{0}$ ; mais il tend vers une limite finie bien déterminée lorsque le point  $x_1, \dots, x_{k+1}$  varie en satisfaisant à  $P = 0$ . Les points qui satisfont à (4) ne sont pas nécessairement des points singuliers de la variété; la singularité peut disparaître avec un autre mode de représentation. 6/7

- 2°– Un idéal premier de dimension  $k$  n'a pas toujours une *base* formée de  $r - k$  fonctions seulement.
- 3°– une variété irréductible à l'origine n'admet pas toujours de représentation paramétrique au voisinage de ce points.

4°— une variété irréductible à l'origine peut ne l'être pas en des points arbitrairement voisins (par exemple, une courbe algébrique  $C$  indécomposable définit, en coordonnées homogènes, un cône algébrique  $\Gamma$  dans l'espace à trois dimensions, irréductible à l'origine; mais un point double de  $C$  à tangentes distinctes définit une génératrice de  $\Gamma$ , et au voisinage des points de cette génératrice,  $\Gamma$  n'est pas irréductible).

**Variétés homogènes.** Partageons les variables en deux groupes,  $(x)$  et  $(u)$ . Une variété  $V$  est homogène par rapport aux  $u$  si on peut la définir en égalant à zéro les polynômes homogènes en  $u$ , à coefficients holomorphes en  $x$ .

**Théorème 1.** *Toutes les composantes irréductibles (à l'origine) d'une variété homogène, sont homogènes.*

En effet, la transformation

$$(5) \quad x \longrightarrow x, \quad u \longrightarrow ue^{it} \quad (t \text{ réel})$$

transforme l'ensemble de ces variétés irréductibles en lui-même; puisqu'elles sont en nombre fini, et que les transformations (4) forment un groupe continu, elles sont individuellement conservées.

Soit alors  $V$  l'une des composantes irréductibles d'équation

$$f_i(x, u) = 0$$

Les fonction  $f_i(x, ue^{it})$  s'annulent sur  $V$ ; il en est de même de

$$P_{in}(x, u) = \frac{1}{2\pi} \int_0^{2\pi} f_i(x, ue^{it}) e^{-int} dt$$

Or,  $P_{in}$  est un polynôme homogène de degré  $n$  en  $u$ , et l'on a le développement convergent

$$f_i(x, u) = \sum_{n=1}^{\infty} P_{in}(x, u)$$

Il en résulte que les équations

$$P_{in}(x, u) = 0$$

définissent la variété  $V$ ; et d'après le théorème de la base finie, elles se réduisent à un nombre fini d'entre elles. C.Q.F.D.

**Application.** Soient deux groupes d'équations

$$(6) \quad \varphi(x) = 0$$

$$(6') \quad f(x, u) = 0;$$

supposons que (6) définisse, dans l'espace  $(x)$ , une variété  $V_0$  irréductible au point  $x = 0$ , et que les équations (6') soient *linéaires et homogènes* par rapport aux  $u$ . En chaque point  $x$  de  $V_0$ , le rang du système (6') a une valeur  $s(x)$ , et l'entier  $s(x)$  est le

même (soit  $s$ ) en tous les points de  $V_0$ , sauf peut-être aux points de sous-variétés de  $V_0$  à un nombre moindre de dimensions (parce que  $V_0$  est irréductible). En *tout* point  $x$  de  $V_0$  on aura  $s(x) \leq s$ ; appelons ordinaires les points où  $s(x) = s$ .

Supposons maintenant  $s$  assez petit pour que, quel que soit  $x$  de  $V_0$ , les équations (6') en  $u$  aient d'autres solutions que  $u = 0$ . Alors, parmi les variétés (homogènes) irréductibles définies, dans l'espace  $(x, u)$ , par les équations (6) et (6'), il y en a une qui contient les points « ordinaires » de  $V_0$  et les  $u$  correspondants. Nous l'appellerons la *solution générale* du système d'équations.

En un point ordinaire de  $V_0$ , le système (6') est équivalent à

$$(7) \quad u_i = \sum_{\alpha=1}^k \varphi_{i\alpha}(x) u_\alpha \quad (i = k+1, \dots);$$

les  $\varphi_{i\alpha}$  sont holomorphes, mais deviennent indéterminés aux points non ordinaires de  $V_0$ . On voit que la « solution générale » se compose des points  $(x, u)$  suivants :

- 1°-  $x$  ordinaire de  $V_0$ ,  $u_\alpha$  arbitraires,  $u_i$  définis par (7)
- 2°-  $x$  non ordinaire de  $V_0$ , et pour les  $u$ , l'ensemble des limites d'indétermination obtenues en considérant les  $x$  ordinaires voisins.

9/10

D'après le théorème 1, l'ensemble de ces limites d'indétermination constitue, en chaque point  $x^0$  de  $V_0$ , un *cône algébrique* (irréductible ou non) dans l'espace  $(u)$ .

*Exemple.*

$$\begin{cases} x^2 + y^2 + z^2 = 0 \\ \frac{u}{x} = \frac{v}{y} = \frac{w}{z} \end{cases}$$

la « solution générale » s'obtient en ajoutant à ces équations l'équation

$$u^2 + v^2 + w^2 = 0$$

mais le système proposé admet en outre la solution

$$x = y = z = 0 \quad (u, v, w \text{ quelconques})$$

## II.- Éléments différentiels

Un *élément à  $p$  dimensions*  $E_p$ , dans l'espace  $(x_1, \dots, x_r)$  est défini :

- 1°- par les coordonnées  $x_1, \dots, x_r$  d'un point, dit *point* d'appui de  $E_p$ ;
- 2°- par une variété linéaire à  $p$  dimensions  $\varepsilon_p$  dans l'espace homogène

$$dx_1, \dots, dx_r.$$

Les éléments à zéro dimension sont les *points* de l'espace  $(x_1, \dots, x_r)$ .

Une variété  $\varepsilon_p$  peut être définie :

10/11 — soit par  $p$  vecteurs indépendants, c'est-à-dire au moyen d'une représentation paramétrique

$$(8) \quad dx_i = \sum_{\alpha=1}^p \lambda_{i\alpha} v_\alpha \quad (i = 1, \dots, r)$$

les  $v_\alpha$  étant des paramètres, les  $\lambda_{i\alpha}$  étant les coordonnées de  $p$  vecteurs;

— soit, intrinsèquement, par  $(r-p)$  relations linéaires distinctes entre  $dx_1, \dots, dx_r$ .

Une forme extérieure  $\Phi$  en  $dx_1, \dots, dx_r$  (à coefficients constants) s'annule sur  $\varepsilon_p$  si, par la substitution (8), elle devient une forme en  $v_1, \dots, v_p$  identiquement nulle. Cette définition est indépendante du mode de représentation de  $\varepsilon_p$ ; elle exprime que  $\Phi$  appartient à l'idéal défini (dans l'ensemble des formes en  $dx_1, \dots, dx_r$  à coefficients constants) par les  $(r-p)$  formes du premier degré  $\varphi_1, \dots, \varphi_{r-p}$ , qui, égales à zéro, définissent  $\varepsilon_p$ . Pour celà, il faut et il suffit que le produit extérieur

$$\Phi \wedge \varphi_1 \wedge \dots \wedge \varphi_{r-p}$$

soit nul.

Le produit  $\varphi_1 \wedge \dots \wedge \varphi_{r-p} = \varepsilon_p$  est une forme de degré  $r-p$ , complètement décomposable : toute substitution de déterminant non nul effectuée sur  $\varphi_1, \dots, \varphi_{r-p}$ , reproduit  $\varepsilon_p$  à un facteur constant près. La forme  $\varepsilon_p$  définie à un facteur près, caractérise la 11/12 variété  $\varepsilon_p$  (ce qui justifie l'identité des notations).

Étant donné une forme de degré  $(r-p)$  à coefficients constants  $u$ , on exprime qu'elle est complètement décomposable en écrivant certaines relations quadratiques homogènes entre les  $u$ . Ces relations définissent, dans l'espace projectif à  $\frac{r!}{p!(r-p)!} - 1$  dimensions, une variété algébrique  $\Sigma_p$  à  $p(r-p)$  dimensions dont tous les points sont simples (grassmannienne). Les points de cette variété représentent les variétés linéaires à  $p$  dimensions de l'espace homogène à  $r$  dimensions.<sup>[10]</sup>

Résumons :

- 1°— un élément à  $p$  dimensions  $E_p$  est défini par l'ensemble d'un point  $x_1, \dots, x_r$  de l'espace  $(x)$  et d'un point  $(u)$  de la variété  $\Sigma_p$ ;
- 2°— pour qu'une forme  $\Phi(dx_1 \dots dx_r)$  s'annule sur une variété  $\varepsilon_p$ , il faut et il suffit que la forme  $\varepsilon_p$  de degré  $r-p$ , construite avec les  $u$  du point correspondant de  $\Sigma_p$ , satisfasse à

$$\Phi \wedge \varepsilon_p = 0$$

(Remarque : toute forme  $\Phi$  de degré  $> p$  s'annule sur  $\varepsilon_p$ )

*Définition.* Une forme différentielle extérieure (à coefficients fonctions de  $x$  cette fois) s'annule sur un élément  $E_p$  si la forme à coefficients constants obtenue en remplaçant 12/13 les  $x$  par les coordonnées du point d'appui de  $E_p$  s'annule sur la variété  $\varepsilon_p$  relative à  $E_p$ .

**Idéal différentiel.** On dit qu'un idéal  $\mathcal{J}$  de formes différentielles (à coefficients holomorphes en un point  $x^0$ ) est *différentiel* si,  $\omega$  désignant une forme quelconque de  $\mathcal{J}$ , la forme dérivée  $d\omega$  appartient aussi à  $\mathcal{J}$  (ceci vaut en particulier pour les formes de degré zéro de  $\mathcal{J}$ ).

Plus généralement, étant donné un idéal *quelconque*  $\mathcal{J}$ , l'ensemble des formes de  $\mathcal{J}$  et de leurs dérivées définit un idéal différentiel  $\mathcal{J}'$  : idéal dérivé de  $\mathcal{J}$ . Si  $\mathcal{J}$  a une base  $\omega_1, \dots, \omega_h$ , les formes  $\omega_1, \dots, \omega_h, d\omega_1, \dots, d\omega_h$  constituent une base pour  $\mathcal{J}'$ .

$\mathcal{J}$  et  $\mathcal{J}'$  désignant deux idéaux quelconques, la congruence

$$\mathcal{J} \equiv 0 \pmod{\mathcal{J}}$$

entraîne

$$\mathcal{J}' \equiv 0 \pmod{\mathcal{J}'}$$

(conséquence immédiate de la formule qui donne la dérivée du produit de deux formes).

Toutes les notions précédentes se conservent par tout changement de variable (non nécessairement biunivoque)

$$\begin{cases} x_i \rightarrow f_i(y_1, \dots, y_R) \\ dx_i \rightarrow df_i \end{cases}$$

( $i = 1, \dots, r$ ;  $R$  non forcément égal à  $r$ )

13/14

**Idéal différentiel d'une variété.** L'exemple le plus simple d'idéal différentiel est le suivant : soit  $V$  une variété analytique, irréductible en un de ses points ( $x^0$ ). Il lui est attaché un idéal premier  $\mathfrak{v}$  dans l'anneau des *fonctions holomorphes* en ( $x^0$ ).  $\mathfrak{v}$  définit aussi un *idéal* dans l'anneau des formes différentielles (de tous les degrés) à coefficients holomorphes en ( $x^0$ ). L'idéal dérivé, soit  $\mathcal{V}$ , s'appelle l'*idéal différentiel de la variété*  $V$ . On peut lui donner pour base un nombre fini de fonctions (constituant une base de  $\mathfrak{v}$ ) et les différentielles de ces fonctions.

**Éléments de contact d'une variété.** On dit qu'un élément  $E_p$  est un élément de contact de la variété  $V$  (irréductible au voisinage d'un point ( $x^0$ )) si les formes de l'idéal  $\mathcal{V}$  s'annulent sur  $E_p$ . Pour cela il faut et il suffit :

- 1°- que le point d'appui de  $E_p$  soit un point de  $V$  ;
- 2°- que les différentielles des fonctions  $f_i$  (servant de base à  $\mathfrak{v}$ ) s'annulent sur  $E_p$ , c'est-à-dire

$$(9) \quad \sum_{j=1}^r \frac{\partial f_i}{\partial x_j} dx_j = 0$$

Soit  $s$  le rang du système (9) sur la variété  $V$  (Cf. fin de la 1ère partie). On a  $s < r$  : en un point « ordinaire » de  $V$ ,  $s$  des variables  $x$  s'expriment en fonctions des

14/15



$r - s = k$  autres convenablement choisies. On voit que  $k$  est la dimension de  $V$ ; on appelle souvent *simples* les points ordinaires (dans le sens ci-dessus).

Il en résulte facilement : *si le point  $(x^0)$  est simple, l'idéal différentiel  $\mathcal{V}$  se compose des formes qui s'annulent sur les éléments de contact à  $k$  dimensions de  $V$  ( $k$  étant la dimension de  $V$ ).*

**Éléments de contact principaux.**  $k$  désignant toujours la dimension de  $V$ , les éléments de contact à  $p \leq k$  dimensions peuvent être définis par les équations

$$\varphi(x) = 0, \quad g_p(u) = 0, \quad F(x, u) = 0;$$

les équations  $\varphi = 0$  sont celles de la variété  $V$ ; les équations  $g_p(u) = 0$  sont celles de la variété  $\Sigma_p$  des formes complètement décomposables de degré  $r - p$ ; les équations  $F(x, u) = 0$  sont linéaires et homogènes en  $u$ , et s'obtiennent en écrivant que les formes  $df_i$  s'annulent sur l'élément  $E_p$  de coordonnées  $(x, u)$ . Or les équations précédentes définissent un nombre fini de variétés irréductibles dans l'espace  $(x, u)$ ; parmi elles, celle qui contient les points *simples* de  $V$  et les éléments de contact correspondants <sup>15/16</sup> s'appellera la *famille principale* des éléments de contact à  $p$  dimensions. En un point non simple de  $V$ , les éléments de contact *principaux* forment une variété *algébrique* dans l'espace  $(u)$  (Cf. fin de la première partie).

[En un point simple, les éléments de contact ont au plus  $k$  dimensions, et sont les sous-éléments de l'unique élément de contact à  $k$  dimensions.]<sup>[11]</sup>

Par exemple, si  $V$  est un cône dans l'espace à trois dimensions, les éléments de contact principaux à deux dimensions sont les plans tangents au cône tout le long d'une génératrice; mais il y a d'autres éléments de contact à deux dimensions: tous les plans passant par le sommet du cône.

### III.— Variétés intégrales, éléments intégraux d'un système de Pfaff

Un système de Pfaff s'obtient en égalant à zéro un nombre fini de formes différentielles de degrés quelconques, à coefficients holomorphes au voisinage d'un point que nous prendrons comme origine  $x = 0$ . En chaque point  $x^0$  suffisamment voisin de zéro, ces formes définissent, dans l'anneau des formes différentielles à coefficients holomorphes en  $x^0$ , un idéal  $\mathcal{J}(x^0)$ , qui peut dépendre du point  $x^0$ . Si l'idéal  $\mathcal{J}(0)$  est *différentiel* (Cf. IIème partie), il en est de même de  $\mathcal{J}(x^0)$  quel que soit  $x^0$ .

Nous dirons qu'une variété  $V$ , irréductible en un de ses points  $x^0$ , est *intégrale* si les formes de  $\mathcal{J}$  s'annulent sur les éléments de contact principaux de  $V$ , y compris les <sup>16/17</sup> éléments à zéro dimension, c'est-à-dire les *points* de  $V$ .

Au voisinage d'un point *simple* de  $V$ , cette condition équivaut à la suivante :

$$\mathcal{J} \equiv 0 \quad (\text{mod. } \mathcal{V})$$

$\mathcal{V}$  désignant l'idéal différentiel de la variété  $V$  relatif au point simple considéré.

Inversement, si les formes de  $\mathcal{J}$  s'annulent, en chaque point simple de  $V$ , sur l'élément de contact à  $k$  dimensions relatif à ce point ( $k$  désignant la dimension de  $V$ ), elles s'annulent sur tous les éléments de contact (à un nombre quelconque de dimensions) relatifs à un point simple et, par passage à la limite, sur tous les éléments de contact *principaux* relatifs à un point quelconque (simple ou non).

*Remarque 1.* Si une forme de  $\mathcal{J}$  s'annule, chaque composante homogène de cette forme s'annule ; c'est pourquoi nous supposons toujours que la base de  $\mathcal{J}$  est constituée de formes *homogènes*.

*Remarque 2.* En un point (simple) où  $V$  admet une représentation paramétrique

$$x_i = f_i(t_1, \dots, t_k),$$

la condition pour que  $V$  soit intégrale est que les formes de  $\mathcal{J}$  s'annulent par la substitution 17/18

$$x_i \longrightarrow f_i, \quad dx_i \longrightarrow df_i$$

*Remarque 3.* Toute sous-variété d'une variété intégrale est intégrale.

**Éléments intégraux.** Il est naturel d'appeler *intégral* tout élément  $E_p$  sur lequel les formes de  $\mathcal{J}$  s'annulent (Remarque : il peut exister des formes qui s'annulent sur tous les éléments intégraux sans appartenir à  $\mathcal{J}$ ; par exemple, si  $\mathcal{J}$  a pour base, au voisinage du point  $x = y = 0$ , la forme  $y^2 dx$ , la forme  $y dx$  s'annule sur tous les éléments intégraux et n'appartient pas à  $\mathcal{J}$ ).

D'après ce qui précède :

*Pour qu'une variété  $V$  à  $k$  dimensions soit intégrale, il faut et il suffit que, en chaque point simple de  $V$ , l'élément de contact à  $k$  dimensions soit intégral.*

Le problème de l'intégration d'un système de Pfaff, c'est-à-dire de la détermination des variétés intégrales à  $1, 2, \dots$  dimensions, se décompose donc en deux :

- 1°– déterminer les éléments intégraux de dimension donnée  $k$  ;
- 2°– cela fait, reconnaître, parmi ces éléments, ceux qui sont effectivement éléments de contact principaux d'une variété intégrale à  $k$  dimensions, étudier de quel arbitraire dépendent ces variétés intégrales, etc... 18/19

**Détermination des éléments intégraux à  $k$  dimensions.** Ils sont définis par des équations

$$(10) \quad \varphi_0(x) = 0, \quad g_k(u) = 0, \quad F(x, u) = 0;$$

les fonctions  $\varphi_0$  sont les formes de degré zéro de  $\mathcal{J}$ ; les équations  $g_k(u) = 0$  sont linéaires et homogènes en  $u$ , et s'obtiennent en écrivant que les formes de  $\mathcal{J}$  (de degré  $\geq 1$ ) s'annulent sur l'élément considéré. Le système (10) définit, au voisinage de  $x = u = 0$ , un nombre fini de variétés irréductibles dans l'espace  $(x, u)$ . Les éléments intégraux à  $k$  dimensions se répartissent donc en *familles irréductibles*. De plus, les

éléments de contact principaux d'une variété intégrale (irréductible) appartiennent à une même famille irréductible d'éléments intégraux. En définitive, la recherche des variétés intégrales à  $k$  dimensions pourra s'effectuer séparément pour chaque famille irréductible d'éléments intégraux à  $k$  dimensions.

Les familles d'éléments intégraux ont été obtenues à partir d'un système de Pfaff. <sup>19/20</sup> on pourrait, plus généralement, se donner a priori une famille analytique irréductible  $\mathcal{F}$  d'éléments à  $k$  dimensions dont les éléments de contact principaux appartiennent à la famille. Cette généralisation n'est qu'apparente, car les variétés cherchées sont variétés intégrales d'un système de Pfaff qu'on peut former de la manière suivante :

**1er cas** –. Supposons d'abord les éléments à  $k$  dimensions définis par des relations

$$(11) \quad dx_i - \sum_{\alpha=1}^k \ell_{i\alpha} dx_\alpha = 0 \quad (i = k+1, \dots)$$

les  $\ell_{i\alpha}$  sont des coordonnées (non homogènes, indépendantes) de la variété  $\varepsilon_k$  de l'élément considéré, cette représentation n'étant possible que si  $dx_1 \wedge dx_2 \wedge \dots \wedge dx_k \neq 0$  sur  $\varepsilon_k$ .

La famille  $\mathcal{F}$  sera alors définie par des équations

$$(12) \quad \varphi(x, \ell) = 0$$

entre les coordonnées  $x$  du point d'appui de l'élément et les paramètres  $\ell$ . (Remarquons que ce mode de définition de  $\mathcal{F}$  nous oblige à ne considérer que des éléments à  $k$  dimensions *voisins* d'un élément  $x^0, \ell^0$ ).

Dans ce cas, les variétés « intégrales » sont évidemment les variétés intégrales à  $k$  <sup>20/21</sup> dimensions du système de Pfaff (aux variables  $x$  et  $\ell$ ) formé par les équations (11) et (12), à condition de se borner aux variétés sur lesquelles  $dx_1 \wedge \dots \wedge dx_k \neq 0$ .

Remarque : ce problème est équivalent à l'intégration du système d'équations aux dérivées partielles

$$\varphi\left(x, \frac{\partial x_i}{\partial x_\alpha}\right) = 0$$

à  $(r - k)$  fonctions inconnues  $x_i$  de  $k$  variables  $x_\alpha$ . La résolution d'un système quelconque d'équations aux dérivées partielles du premier ordre se ramène donc à la résolution d'un système de Pfaff. Le cas des ordres supérieurs s'y ramène aussi par l'introduction d'inconnues auxiliaires.

**2ème cas** –. Les éléments à  $k$  dimensions étant définis par les coordonnées  $u$  d'un point de la grassmannienne  $\Sigma_k$  (coordonnées homogènes, dépendantes), la famille  $\mathcal{F}$  aura des équations de la forme

$$(13) \quad \varphi(x, u) = 0, \quad g_k(u) = 0;$$

(certaines des relations  $\varphi = 0$  peuvent ne contenir que les  $x$ ).

Pour exprimer que les  $u$  sont les coordonnées d'un élément de contact d'une variété à  $k$  dimensions, on écrit les relations linéaires entre  $dx_1, \dots, dx_r$  (à coefficients linéaires en  $u$ ) qui expriment que le vecteur  $dx_1, \dots, dx_r$  appartient à l'élément de coordonnées  $u$ . Ces relations, jointes à (13), définissent un système de Pfaff : il suffit de chercher les variétés intégrales à  $k$  dimensions de ce système, en se bornant à celles dont les éléments de contact principaux n'annulent pas les produits  $dx_{i_1} \wedge \dots \wedge dx_{i_k}$ . 21/22

**Comparaison des deux méthodes.** La première comporte l'introduction d'un nombre auxiliaire d'inconnues nouvelles (savoir les  $\ell$  au lieu des  $u$ ) par contre, la seconde permet d'envisager d'un seul coup tous les éléments à  $k$  dimensions). C'est ainsi, par exemple, que la notation

$$\varphi\left(x, y, z, \frac{\partial z}{\partial x}, \frac{\partial z}{\partial y}\right) = 0$$

pour une équation aux dérivées partielles, ne permet pas de considérer des surfaces intégrales qui ont des plans tangents parallèles à  $Oz$ , alors que ces surfaces s'introduisent naturellement par l'introduction de coordonnées homogènes pour le plan tangent, quand la nature de l'équation rend cette introduction possible.

**Prolongement d'un système de Pfaff.** Lorsqu'on cherche les variétés intégrales à  $k$  dimensions d'un système de Pfaff, on détermine d'abord les éléments intégraux à  $k$  dimensions. Prenant une famille irréductible de tels éléments intégraux, on est amené, comme on vient de le voir, à former un nouveau système de Pfaff (appelé *système prolongé*) en adjoignant aux anciennes variables  $x$  de nouvelles variables  $\ell$  (non homogènes) ou  $u$  (homogènes). *Le système prolongé ne comporte que des formes de degrés zéro et un.* On pourra le prolonger à son tour ( $k$  conservant toujours la même valeur). Nous verrons, dans le prochain exposé, que c'est par des prolongements successifs que l'on arrive à déterminer toutes les variétés intégrales à  $k$  dimensions du système initial. 22/23

#### IV.— Propriété fondamentale des idéaux différentiels

Soit  $V$  une variété intégrale d'un idéal  $\mathcal{J}$  de formes différentielles. On a, au voisinage d'un point *simple* de  $V$

$$\mathcal{J} \equiv 0 \pmod{\mathcal{V}}$$

On a donc, avec les idéaux dérivés  $\mathcal{J}'$  et  $\mathcal{V}'$  (Cf. IIème partie)

$$\mathcal{J}' \equiv 0 \pmod{\mathcal{V}'}$$

Or  $\mathcal{V}$  est un idéal différentiel, et par suite  $\mathcal{V}' = \mathcal{V}$ ; d'où

$$\mathcal{J}' \equiv 0 \pmod{\mathcal{V}}$$

Donc, toute variété linéaire de l'idéal  $\mathcal{J}$  est variété intégrale de l'idéal dérivé, et par 23/24

suite, les éléments de contact de  $V$  doivent être intégraux non seulement pour  $\mathcal{J}$ , mais aussi pour  $\mathcal{J}'$ .

Historiquement, c'est la substitution de  $\mathcal{J}'$  à  $\mathcal{J}$  qui a fait faire un pas décisif à la théorie des systèmes de Pfaff. Cela tient à une propriété très importante des idéaux différentiels, que nous allons exposer maintenant.

Soit à exprimer que la variété paramétrique  $V$

$$x_i = f_i(t_1, \dots, t_p) \quad (t \text{ voisin de zéro})$$

est intégrale. La substitution

$$x_i \longrightarrow f_i, \quad dx_i \longrightarrow df_i$$

transforme  $\mathcal{J}$  en un idéal  $\mathcal{J}^\times$  de formes en  $t$  et  $dt$ , et il s'agit d'exprimer que toutes les formes de  $\mathcal{J}^\times$  sont nulles. Or, portons précisément notre attention sur la variable  $t_p$  (posons  $t_p = \tau$ ); dans tous les cas, chaque forme  $\omega$  de  $\mathcal{J}^\times$  peut s'écrire

$$\begin{aligned} \omega(t_1, \dots, t_{p-1}, \tau; dt_1, \dots, dt_{p-1}, d\tau) = & \Omega(t, \tau; dt_1, \dots, dt_{p-1}) \\ & + d\tau \wedge \Pi(t, \tau; dt_1, \dots, dt_{p-1}), \end{aligned}$$

et les  $\Omega$  forment un idéal. Pour que la variété soit intégrale, il faut et il suffit que les  $\Omega$  et les  $\Pi$  soient nulles.

<sup>24/25</sup> **Théorème 2.** *Si l'idéal  $\mathcal{J}$  est différentiel, il faut et il suffit, pour que  $V$  soit intégrale*

*1°- que les  $\Pi$  appartiennent à l'idéal des  $\Omega$ ;*

*2°- que, pour  $\tau = 0$ , les formes  $\Omega$  s'annulent.*

La condition est évidemment nécessaire. Inversement, si elle est remplie, les  $\Pi$  et les  $\Omega$  sont tous nuls; il suffit de le démontrer par récurrence par rapport au degré  $k$  de la forme  $\omega$ .

Tout d'abord, si  $\omega$  est de degré zéro, on a  $\Pi = 0$ ,  $\omega = \Omega$ .

La forme

$$d\Omega = \dots + d\tau \frac{\partial \Omega}{\partial \tau}$$

appartient à  $\mathcal{J}$ , et par suite  $\frac{\partial \Omega}{\partial \tau}$  appartient à l'idéal ( $\omega$ ). Autrement dit, les formes  $\omega_i$  de degré zéro satisfont à un système de relations

$$\frac{\partial \omega_i}{\partial \tau} = \sum_j a_{ij}(t, \tau) \omega_j$$

et comme  $\omega_i(t, 0) = 0$ , on a  $\omega_i = 0$  quel que soit  $\tau$ .

Supposons le théorème démontré pour les formes de degré  $k - 1$ , et soit maintenant  $\omega$  une forme de degré  $k$ . La forme  $\Pi$  correspondante est de degré  $k - 1$ , et par suite identiquement nulle. Le raisonnement se poursuit alors comme ci-dessus ( $\frac{\partial \Omega}{\partial \tau}$  désignera la dérivée de  $\Omega$  lorsqu'on y considère les  $t$  et les  $dt$  comme des constantes).

L'importance du théorème 2 tient à ce qu'il énonce des conditions nécessaires et suffisantes pour que des courbes à une dimension ( $t = \mathbb{C}^{\text{te}}$ ,  $\tau$  variable) s'appuyant sur une variété *intégrale* à  $(p - 1)$  dimensions ( $\tau = 0$ ) engendrent une variété intégrale. 25/26

### V. – Intégrale générale d'un système de Pfaff (systèmes en « involution » de E. Cartan)

Nous supposons désormais que  $\mathcal{J}$  est un idéal *différentiel*.

**Points intégraux.** On les obtient en égalant à zéro les formes de degré zéro de  $\mathcal{J}$ . On trouve un nombre fini de variétés irréductibles. Pour étudier le système, nous étudierons successivement les variétés irréductibles de points intégraux. Dans ce qui suit, nous supposons (hypothèse *essentielle!*) que les formes  $\varphi_0$  de degré zéro de l'idéal différentiel  $\mathcal{J}$  forment une *base* pour l'idéal premier de la variété irréductible  $V_0$  des points intégraux.

**Éléments intégraux à une dimension.** Ils sont donnés par

$$(14) \quad \varphi_0(x) = 0, \quad \varphi_1(x, \ell) = 0,$$

les fonctions  $\varphi_1$  étant linéaires et homogènes par rapport aux paramètres (homogènes)  $\ell$  d'un élément à une dimension. Soit  $s$  le *rang* du système  $\varphi_1(x, \ell) = 0$  lorsque  $x$  appartient à  $V_0$ ; nous dirons qu'un point intégral est *ordinaire*, si en ce point le rang est effectivement  $s$ . 26/27

On a  $s \leq r$ , et si  $s = r$ , il ne passe pas d'élément intégral par un point intégral ordinaire. Dans ce cas, nous arrêtons là l'étude du système.

Si  $s < r$  (posons  $r - s - 1 = r_1$ ), par un point intégral ordinaire passent  $\infty^{r_1}$  éléments intégraux à une dimension. Dans ce cas, les équations (14) définissent, dans l'espace  $(x, \ell)$  des variétés irréductibles dont l'une constitue la *solution générale* du système (Cf. fin de la Ière partie). Tout élément intégral qui appartient à la solution générale sera dit *élément intégral général à une dimension* (il peut y avoir d'autres éléments intégraux à une dimension). Nous désignerons par  $V_1$  la variété (irréductible) des éléments intégraux généraux à une dimension).

*Exemple.* Toute équation  $f\left(x, y, \frac{dy}{dx}\right) = 0$  à une fonction inconnue  $y$  de  $x$ , se ramène au système de Pfaff

$$f(x, y, z) = 0, \quad dy - z dx = 0$$

( $f = 0$  est supposée irréductible au point  $x_0, y_0, z_0$  considéré). Soit  $\mathcal{J}$  l'idéal différentiel correspondant; les formes du 1er degré de  $\mathcal{J}$  admettent la base 27/28

$$\frac{\partial f}{\partial x} dx + \frac{\partial f}{\partial y} dy + \frac{\partial f}{\partial z} dz, \quad dy - z dx$$

ici  $r = 3$ ,  $s = 2$ ; les points intégraux ordinaires sont ceux où l'on n'a pas à la fois

$$\frac{\partial f}{\partial x} + z \frac{\partial f}{\partial y} = 0 \quad \text{et} \quad \frac{\partial f}{\partial z} = 0;$$

par un point intégral ordinaire passe un élément intégral à une dimension. Par exemple, si  $f = y - z^2$ , les points intégraux ordinaires sont ceux où  $z \neq 0$ ; les éléments intégraux *généraux* à une dimension sont donnés par

$$dx = 2dz, \quad dy = 2zdz;$$

il y a d'autres éléments intégraux (savoir,  $z = 0$ ,  $y = 0$ ,  $dy = 0$ ,  $\frac{dz}{dx}$  arbitraire; ils ne sont en général éléments de contact d'aucune variété intégrale; parmi eux, seuls les éléments  $dz = 0$  sont éléments de contact de la variété intégrale, dite « singulière »,  $y = z = 0$ ).

**Éléments intégraux à deux dimensions.** Revenons à l'étude générale de notre idéal  $\mathcal{J}$ , en supposant  $s < r$ .

Cherchons les éléments intégraux à deux dimensions passant par un élément intégral *général*  $E_1$  à une dimension. Soient  $\ell$  les coordonnées d'un élément à une dimension; pour que cet élément engendre avec  $E_1$  un élément intégral, on a des relations

28/29

$$(15) \quad \varphi_2(x, u^1, \ell) = 0$$

linéaires en  $\ell$ . Les  $x$  et les  $u^1$  sont les coordonnées de l'élément  $E_1$ , c'est-à-dire d'un point de  $V_1$ . Sur  $V_1$  le système (15) d'équations en  $\ell$  a un rang au moins égal à  $s$  (car parmi ces équations figurent celles qui expriment que l'élément  $\ell$  est intégral); soit  $s + s_1$  ce rang. On a

$$s + s_1 \leq r - 1,$$

puisque le système a au moins une solution (savoir  $\ell = u^1$ ); d'où

$$s_1 \leq r_1$$

Si  $s_1 = r_1$ , par un élément intégral général  $E_1$ , ne passe en général, aucun élément intégral à deux dimensions. Dans ce cas, nous arrêtons notre étude.

Si  $s_1 < r_1$  (posons  $r_1 - s_1 - 1 = r_2$ ), appelons *ordinaire* tout élément intégral général pour lequel le rang est effectivement  $s + s_1$ . Par un  $E_1$  ordinaire, passent  $\infty^{r_2}$  éléments intégraux à deux dimensions. Le système (15), auquel on adjoindrait les équations définissant les  $x$  et les  $u^1$  d'un  $E_1$  général, admet une « solution générale »; les éléments intégraux (à deux dimensions) correspondants sont dits : éléments intégraux *généraux* à deux dimensions. Dans l'espace de tous les éléments à deux dimensions, ils forment

29/30

une variété irréductible  $V_2$ .

On voit, que de proche en proche, on définira les éléments intégraux *généraux* à trois,... dimensions; jusqu'à ce qu'on arrive à un entier  $n$  tel que  $s_n = r_n$  (ce qui

arrivera nécessairement, car  $r > r_1 > r_2 \cdots$ ). En définitive, les entiers  $r_i$  et  $s_i$  satisfont au système d'égalités et d'inégalités

$$\begin{array}{lll} s < r, & r - s - 1 = r_1, & s = r - r_1 - 1, \\ s_1 < r_1, & r_1 - s_1 - 1 = r_2, & s + s_1 = r - r_2 - 2, \\ & \cdots & \cdots \\ s_{n-1} < r_{n-1}, & r_{n-1} - s_{n-1} - 1 = r_n, & s + s_1 + \cdots + s_{n-1} = r - r_n - n \\ s_n = r_n & & s + s_1 + \cdots + s_{n-1} + s_n = r - n \end{array}$$

L'entier  $n$  s'appelle le *genre* du système de Pfaff.

L'étude précédente se résume ainsi :

Quel que soit l'entier  $p \leq n$ , il y a des éléments intégraux « généraux » à  $p$  dimensions ; ils constituent, dans l'espace des éléments à  $p$  dimensions, une variété analytique réductible  $V_p$ . Par un élément intégral général « ordinaire »,  $E_p$ , passent  $\infty^{r_{p+1}}$  ( $0$  si  $p = n$ ) éléments intégraux à  $p + 1$  dimensions ; ces éléments sont généraux. Ajoutons, pour être complet, que tous les points intégraux sont considérés comme généraux.

On dit que le système est en *involution* pour toute dimension  $p \leq n$ .

30/31

**Éléments intégraux réguliers.** Parmi les éléments intégraux généraux à  $p \leq n$  dimensions, nous distinguerons les éléments *réguliers*, dont voici la définition par récurrence par rapport à  $p$  :

*Définition.* Tout point intégral est régulier ; un élément intégral général  $E_p$  est régulier s'il contient au moins un  $E_{p-1}$  régulier *ordinaire* (c'est-à-dire tel que par  $E_{p-1}$ , passent exactement  $\infty^{r_p}$  éléments intégraux à  $p$  dimensions).

Par suite, à chaque élément régulier  $E_p$  on peut associer au moins une chaîne de sous-éléments  $E_0, E_1, \dots, E_{p-1}$

$$E_0 \subset E_1 \subset \cdots \subset E_{p-1} \subset E_p$$

telle que chaque  $E_k$  ( $k \leq p - 1$ ) soit régulier et ordinaire. Et l'on vérifie facilement :

- tout point intégral voisin de  $E_0$  est régulier ordinaire, et est contenu dans au moins un élément intégral à une dimension voisin de  $E_1$  ;
- tout élément intégral voisin de  $E_1$  est régulier ordinaire, et est contenu dans au moins un élément intégral à deux dimensions voisin de  $E_2$  ;
- etc... jusqu'à : tout élément intégral voisin de  $E_{p-1}$  est régulier ordinaire, et contenu dans au moins un élément intégral à  $p$  dimensions voisin de  $E_p$  ;
- enfin, tout élément intégral à  $p$  dimensions voisin de  $E_p$  est régulier.

Tout cela s'applique en particulier pour  $p = n$ .

Celà posé, annonçons le *théorème fondamental d'existence* dont la démonstration (qui repose sur le théorème 2 IVème partie, sera donnée dans l'exposé du 14 Décembre).



**Théorème 3.** *Si  $E_p$  est régulier, et si  $E_0 \subset E_1 \subset \dots \subset E_{p-1} \subset E_p$  désigne une chaîne attachée à  $E_p$ , alors*

- *par  $E_0$  passe au moins une courbe intégrale  $M_1$  admettant  $E_1$  pour élément de contact;*
- *par  $M_1$  passe au moins une variété intégrale à deux dimensions  $M_2$  admettant  $E_2$  pour élément de contact;*
- *.....*
- *par  $M_{p-1}$  passe au moins une variété intégrale à  $p$  dimensions  $M_p$  admettant  $E_p$  pour élément de contact.*

Ainsi tout élément intégral *régulier* à  $p$  dimensions est l'élément de contact d'au moins une variété intégrale à  $p$  dimensions. Nous appellerons *intégrale générale à  $p$  dimensions* toute variété intégrale à  $p$  dimensions dont les éléments de contact principaux sont des éléments intégraux *généraux*, parmi lesquels il y a au moins un élément intégral régulier. Le théorème 3 est un théorème d'existence pour les variétés <sup>32/33</sup> intégrales générales, au moins au voisinage d'un élément intégral régulier ; s'il est muet pour les éléments intégraux non réguliers, cela tient à la nature des choses, comme nous le verrons dans le prochain exposé.<sup>[12]</sup>

### Bibliographie.

E.CARTAN.— Sur l'intégration des systèmes d'équations aux différentielles totales (Ann.Ec.Norm. 3ème série 18, 1901, p.241-312)

E.KÄHLER.— Einführung in die Theorie des Systeme von Differentialgleichungen (Hamburger Math.Einzelschriften, 1934)

Pour ce qui concerne la décomposition d'une variété analytique en variétés irréductibles, consulter :

OSGOOD.— Lehrbuch der Funktionentheorie (II.1) (Teubner 1924)

RÜCKERT.— Zum Eliminationsproblem der Potenzreihenideale (Math.Ann.107, 1932, p.259-281).

### Notes

1. La bibliographie de cet exposé, regroupée de façon moderne, à la fin, et rangée par ordre alphabétique d'auteurs, comporte l'article [Car01] d'Élie Cartan et le livre [Käh34] de Kähler, auxquels l'auteur a ajouté le livre [Osg24] d'Osgood et l'article [Rüc32] de Rückert.

2. Nous tenons compte de l'erratum relié à la suite de l'exposé dans l'exemplaire de l'IRMA (où les corrections avaient d'ailleurs été faites au crayon).

3. Ces systèmes ont été introduits par Johann Friedrich Pfaff (1765–1825), un mathématicien allemand qui, parmi ses autres titres de gloire, compte celui d'avoir eu pour étudiants Gauss et Möbius.

4. L'orthographe du nom de ce problème varie entre les deux exposés.

5. Ici, une phrase, entre parenthèses,

(En fait, dans les systèmes que nous aurons à envisager, les  $f_i$  seront linéaires par rapport aux  $\frac{\partial z_j}{\partial x_\alpha}$ ).

supprimée à la demande de l'erratum.

6. Dans cet exposé, le mot variété désigne une variété analytique (complexe) éventuellement singulière.

7. En français moderne, c'est dire que l'anneau des fonctions holomorphes à l'origine est noethérien.

8. Le mot irréductible est ajouté d'après l'erratum.

9. Ce sont les polynômes qui interviennent dans le théorème de préparation de Weierstrass, qui affirme qu'une fonction analytique est, au voisinage de 0, le produit d'une fonction non nulle en 0 et d'un polynôme de ce type.

10. C'est le plongement « de Plücker » de la grassmannienne des  $p$ -plans de  $\mathbf{C}^r$  dans l'espace projectif  $\mathbf{P}(\Lambda^p \mathbf{C}^r)$ .

11. La phrase entre crochets a été rajoutée d'après l'erratum.

12. Cet exposé et le suivant marquent la réapparition d'Henri Cartan, assez discret dans le séminaire, même si présent et actif dans les réunions Bourbaki.

## Références

- [Car01] É. CARTAN – « Sur l'intégration des systèmes d'équations aux différentielles totales », *Ann. Scient. Éc. Norm. Sup. (3)* **18** (1901), p. 241–312.
- [Käh34] E. KÄHLER – *Einführung in die Theorie der Systeme von Differentialgleichungen*, Hamburg. Math. Einzelschr., Teubner, Leipzig, Berlin, 1934.
- [Osg24] W. F. OSGOOD – *Lehrbuch der Funktionentheorie. 2. Band, 1*, Sammlung von Lehrbüchern auf dem Gebiete der mathemat. Wissenschaften, Teubner, Leipzig, 1924.
- [Rüc32] W. RÜCKERT – « Zum Eliminationsproblem der Potenzreihenideale », *Math. Ann.* **107** (1932), p. 259–281.