

Surfaces K3, I

①
05/10/08

Définition: X K3 surface compacte complexe telle que
 $H^0(X, \mathcal{O}_X) = \mathbb{C}$ $b_1(X) = 0$.

Remarque: $K3 \Rightarrow X$ kählérienne
(en général, X surface compacte
 X kählérienne $\Leftrightarrow b_1$ pair)

Exemple: $X \subset \mathbb{P}^3$ quartique. ^{adjonction}
 $\Rightarrow H^0(X, \mathcal{O}_X) = \mathbb{C}$

Thm de Hefsohtz: $\pi_1(X) \xrightarrow{\cong} \pi_1(\mathbb{P}^3) = \{1\}$
 $\Rightarrow b_1(X) = 0$.

plus général^t intersections complètes de type $(d_1, \dots, d_{n-2}) \subset \mathbb{P}^n$
telle que $\sum_{i=1}^{n-2} d_i = n+1$.

Remarque: on verra que toutes les K3 sont difféomorphes
donc toutes simplement connexes.

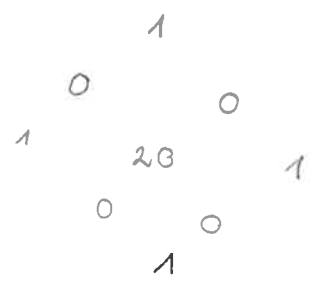
Quelques invariants des surfaces K3.

$$\left. \begin{array}{l} K_X \cong \mathcal{O}_X \Rightarrow p_g = 1 \\ b_1 = 0 \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{Kähler} \\ \Rightarrow q = 0 \end{array} \Rightarrow \chi(\mathcal{O}_X) = 2.$$

Noether
 $\Rightarrow 2 = \chi(\mathcal{O}_X) = \frac{1}{12} (K_X^2 + c_2(X)) \Rightarrow \underline{e_2(X) = 24}.$

Puisque $c_2(X) = e(X)$ on a $e(X) = 24 = e(X) = 2 - 2b_1 + b_2$
 donc $b_2 = 22.$

D'où le diagramme de Hodge



En plus puisque $T_X \cong K_X^* \otimes \Omega_X \cong \Omega_X$ on a

$$\underline{h^0(T_X) = 0, \quad h^1(T_X) = 20, \quad h^2(T_X) = 0.}$$

déformations de
premier ordre

obstructions à
relèver aux voisinages
infinitésimaux

compacte

Défn. Soit X une variété cplx lisse, S une espace complexe connexe avec point marqué $0 \in S$
 Une déformation de X sur $(S, 0)$ est un morphisme $X \rightarrow S$
 surjective lisse et un isomorphisme $\varphi: X_0 \xrightarrow{\cong} X.$

Deux déformations $(X \rightarrow S, \varphi)$ et $(X' \rightarrow S, \varphi')$ sont isomorphes

si on a $X \xrightarrow{\cong} X'$ telle que $\varphi'' = \varphi' \circ \pi|_{X_0}: X_0 \rightarrow X$



(on rajoute φ pour régulariser l'iséd)

(3)

Déformations sur une base artérienne

$$\pi: X_1 \rightarrow \Delta_1 = \text{Spec } k[[t]]/(t^2) \quad \pi \text{ propre, lisse}$$

$$X_0 = X$$

$0 \rightarrow \pi^* \Omega_{\Delta_1} \rightarrow \Omega_{X_1} \rightarrow \Omega_{X_1/\Delta_1} \rightarrow 0$ diff de Kähler
 est exacte puisque π lisse

$$0 \rightarrow \pi^* \Omega_{\Delta_1}|_{X_0} \rightarrow \Omega_{X_1}|_{X_0} \rightarrow \Omega_{X_0} \rightarrow 0 \quad (*)$$

$$\downarrow \quad \downarrow$$

$$\mathcal{O}_{X_0} \quad \Omega_X$$

$\Rightarrow e \in H^1(X, \mathcal{T}_X)$ unique class correspondant à (*)

Vice versa étant donné e et donc une unique extension

$$0 \rightarrow \mathcal{O}_X \rightarrow \mathcal{F} \xrightarrow{\pi} \Omega_X \rightarrow 0$$

on construit une structure schématique sur X :

$$\alpha: \mathcal{O}_X \rightarrow \Omega_X$$

$$\pi: \mathcal{F} \rightarrow \Omega_X$$

$$\mathcal{O}_{X_1} := \{ (\alpha, f) \in \mathcal{F} \oplus \mathcal{O}_X, \pi(\alpha) = df \}$$

avec structure d'algèbre

$$(\alpha, f) \cdot (\beta, g) = (\alpha g + \beta f, fg)$$

on a que $\mathcal{O}_{X_1} \rightarrow \mathcal{O}_X$ est de noyau $\cong \ker(\pi: \mathcal{F} \rightarrow \Omega_X) \cong \mathcal{O}_X$
 $(\alpha, f) \mapsto f$

$$0 \rightarrow \mathcal{O}_X \rightarrow \mathcal{O}_{X_1} \rightarrow \mathcal{O}_X \rightarrow 0 \quad \text{et } \ker^2 = 0. \Rightarrow \text{donne morphisme}$$

$$\mathcal{O}_{\Delta_1} \rightarrow \mathcal{O}_{X_1}$$

Thm: les déformations de X sur Δ_1 sont en bijection avec $H^1(X, \mathcal{T}_X)$.

$$\begin{array}{ccc} \pi: X_n & \rightarrow & \Delta_n \\ \uparrow & & \downarrow \\ \vdots & & \vdots \\ X_{n+1} & \rightarrow & \Delta_{n+1} \end{array}$$

Thm: l'obstruction d'étendre une déformation sur Δ_n à Δ_{n+1} vit dans $H^2(X, \mathcal{T}_X)$.

Une déformation $(X \rightarrow (S, 0) \varphi)$ est localement complète si pour tout

$$(X' \rightarrow (S', 0) \varphi')$$

il existe localement $f: (S, 0) \rightarrow (S', 0)$

$$X' = X \times_S S' \quad \varphi' = \text{pull-back de } \varphi$$

la famille est ^{localement} universelle, si f est unique.

Thm (Kuranishi)

Si X une variété complexe lisse telle que $H^0(X, T_X) = 0$

Alors X a une déformation universelle.

Si $H^2(X, T_X) = 0$ alors la base de la déformation universelle est lisse de dimension $h^1(X, T_X)$.

Une surface K3 vérifie toutes les hypothèses.

En plus une petite déformation d'une K3 est K3:

$$\begin{array}{ccc}
 X & X_0 \text{ K3} & \xrightarrow{\text{semi-conv.}} \varphi(X_t) = 0 \quad \forall t \in \Delta \\
 \downarrow \varphi & & \xrightarrow{\text{platitude}} p_g(X_t) = 1 \quad \forall t \in \Delta \\
 \Delta & & \text{"} \\
 & & X(X_t) = 1
 \end{array}$$

$\Rightarrow \varphi^* \varphi_* K_{X/\Delta} \rightarrow K_{X/\Delta}$ est surjective sur X_0
fibré en droites \Rightarrow surjective dans un voisinage de X_0 .

$$\begin{array}{ccc}
 \varphi^* \varphi_* K_{X/\Delta}|_{X_t} & \rightarrow & K_{X/\Delta}|_{X_t} & \rightarrow & K_{X_t} \cong \mathcal{O}_{X_t} \\
 \text{SI} & & \text{SI} & & \\
 \mathcal{O}_{X_t} & & K_{X_t} & &
 \end{array}$$

Kuranishi

\Rightarrow Si $X \rightarrow S$ est la déformation universelle de X , alors

dans un petit voisinage de e , c'est la déformation universelle de X_t .

Surfaces de Riemann

$T = \mathbb{C}^2 / \Lambda$ torus complexe

$\{x \in T \mid x \text{ 4-torsion}\}$

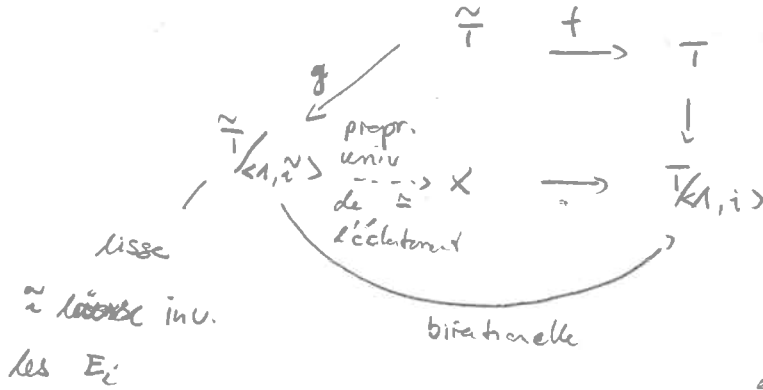
$i: T \rightarrow T$ a exactement 16 points fixes
 $x \mapsto -x$
 $x = -x \Leftrightarrow 2x = 0$

$\frac{1}{2}\Lambda/\Lambda = \Lambda/2\Lambda \cong (\mathbb{Z}/2\mathbb{Z})^4$
 espace vectoriel de dim 4 sur \mathbb{F}_2

l'actⁿ de i est donné par $(z_1, z_2) \mapsto (-z_1, z_2)$

$\Rightarrow T/\langle 1, i \rangle$ a exactement 16 pts double ordinaires

$X := \coprod_{k \in \mathbb{Z}/16\mathbb{Z}} p_1 \dots p_{16} T / \langle 1, i \rangle, \quad \tilde{T} = \coprod_{k \in \mathbb{Z}/16\mathbb{Z}} T$



puisque $H^1(\tilde{T}, \mathbb{Q}) = f^* H^1(T, \mathbb{Q})$
 et $H^1(T, \mathbb{Q})^{i\text{-inv}} = 0$
 $\Rightarrow H^1(X, \mathbb{Q}) = 0$

analogue $H^0(X, \mathbb{C}^*) = \mathbb{C}$

en plus

$K_{\tilde{T}} = f^* K_T + \sum E_i = \sum E_i$

formule de ramification

$\delta^* K_X + \sum E_i$

ramification de multiplicité 2 le long des -2 -courbes.

$\Rightarrow \delta^* K_X = \mathcal{O}_X$ (car K_X num. top. torsion $\Rightarrow K_X \cong \mathcal{O}_X$ + section)

NB: Nb tens $a(X) = \text{deg } K_X = 0(X)$

la dimension algébrique.

Alors $a(X) = a(T) \in [0, 1, 2]$

Prop: soit X surface $u3$ qui contient

16 (-2) -courbes disjointes C_i $G_X(\sum C_i) \cong \mathbb{Z}^{\oplus 2}$ dans Pic X

Alors X Riemanniel des 16 courbes proviennent de cette structure.

Dém:

rév \mathbb{Z}
 ramifié \mathbb{Z}
 de degré 2 X
 donné par $G_X(\sum C_i)$

$\chi(G_{\mathbb{Z}}) = \chi(\mathcal{O}_{\mathbb{Z}}) = \chi(\mathcal{O}_X \otimes L^{-1}) \stackrel{RR}{=} 2\chi(\mathcal{O}_X) + \frac{1}{2} L^2 \quad L^2 = -8$

$\Rightarrow c(\mathbb{Z}) = 2e(X) - \mathcal{O}_{\mathbb{Z}} = 16$
 24

$\Rightarrow K_{\mathbb{Z}} = \sum D_i \quad D_i = \mathcal{O}_X(-C_i) = \mathbb{P}^1 \quad D_i^2 = 2C_i^2 \quad D_i = \frac{1}{2} C_i \quad \frac{1}{2} D_i = \frac{1}{2} C_i^2 = -1. \Rightarrow C_i (-1)\text{-courbes}$

⑥

contraction de $C_1 \dots C_{15}$

$$\begin{array}{ccc}
 Z & \xrightarrow{f} & Y \\
 \cong \downarrow & & \\
 X & &
 \end{array}$$

$$\Rightarrow H_2 = \pi^2 U_4 + \sum C_i \Rightarrow U_4 \cong \mathbb{Z} \oplus \mathbb{Z}$$

$$e(Y) = e(Z) - 16 = 0.$$

class.

$\Rightarrow Y$ forc.

L'involution \tilde{i} donné par \mathfrak{g} descend sur Y .
et donne une involution i .

$$\text{Puisque } H^1(Y, \mathbb{Q}) \cong H^1(X, \mathbb{Q}) = 0$$

$\Rightarrow i$ agit comme $-id$ sur $H^1(Y, \mathbb{Q})$

Comme $Y = H^{0,1}(Y) / \Delta$ agit comme $-id$. \square