

Les exposants ou le côté obscur des équations différentielles p -adiques

Gilles Christol

2 avril 2019

Plan de l'exposé

- 1 L'utilité des équations différentielles p -adiques
- 2 Notations
- 3 Théorie formelle
- 4 L'anneau de Robba
- 5 Pentès
- 6 Frobenius
- 7 Modules de Robba

L'utilité des équations différentielles p -adiques

Certaines ED (équations différentielles) avec des propriétés p -adiques remarquables ont été mises en évidence par Dwork lorsqu'il étudiait les fonctions Zéta des *variétés affines non singulières en caractéristique p* .

Le cadre "géométrique" est celui de la cohomologie (à la de Rham) de *Monsky-Washnitzer*. Pour celle-ci la géométrie est en caractéristique p mais les fonctions sont en caractéristique 0 .

Les ED de Dwork sont, en gros, des équations de *Picard-Fuchs tordues* par l'exponentielle "de Dwork" $e^{\pi x}$ avec $\pi^{p-1} = -p$ (elles engendrent, via constructions algébriques, les "*ED venant de la géométrie en caractéristique p* ") .

La *finitude* de la cohomologie de M-W se ramène (Mebkhout) à l'existence d'un *indice sur les fonctions analytiques dans le disque unité* pour certaines des ED considérées par Dwork

L'utilité des équations différentielles p -adiques

Certaines ED (équations différentielles) avec des propriétés p -adiques remarquables ont été mises en évidence par Dwork lorsqu'il étudiait les fonctions Zéta des *variétés affines non singulières en caractéristique p* .

Le cadre "géométrique" est celui de la cohomologie (à la de Rham) de *Monsky-Washnitzer*. Pour celle-ci la géométrie est en caractéristique p mais les fonctions sont en caractéristique 0 .

Les ED de Dwork sont, en gros, des équations de *Picard-Fuchs tordues* par l'exponentielle "de Dwork" $e^{\pi x}$ avec $\pi^{p-1} = -p$ (elles engendrent, via constructions algébriques, les "*ED venant de la géométrie en caractéristique p* ") .

La *finitude* de la cohomologie de M-W se ramène (Mebkhout) à l'existence d'un *indice sur les fonctions analytiques dans le disque unité* pour certaines des ED considérées par Dwork (elles ont un point singulier régulier à l'infini et un point singulier irrégulier en 0 et c'est ce dernier qui pose problème).

La présence de *nombres de Liouville* parmi les exposants est une obstruction immédiate à l'existence d'un indice. Mais le rôle central de ce problème est beaucoup plus profond que prévu.

L'utilité des équations différentielles p -adiques

L'origine géométrique des ED de Dwork a pour conséquence :

- le rayon 1 y joue un rôle particulier,
- elles sont munies d'un “Frobenius”. Mais ce Frobenius n'est pas rationnel et ne peut être défini que si on fait intervenir le complété p -adique de $K(x)$ (“éléments analytiques”).
- ce Frobenius implique qu'elles sont **solubles** avec exposants **rationnels**.
- Elles peuvent avoir des singularités irrégulières.

Les ED solubles à exposants non rationnels, peuvent être pathologiques. En fait Mebkhout a montré que les ED solubles \mathcal{M} ayant un Frobenius sont celles dont les exposants, les exposants de $\text{End}(\mathcal{M})$ ainsi que les résidus des wronskiens des composantes irréductibles, sont rationnels.

Thèmes absents de cet exposé où souvent les exposants compliquent la tâche : théorie globale des ED p -adiques, cohomologie avec coefficients, recollement des variétés affines non singulières, situation relative (où tout n'est pas encore réglé), ...

Notations : modules différentiels

Soit \mathcal{A} une K -algèbre munie d'une dérivation D de noyau réduit à K .

Dans cet exposé on aura toujours $D = \frac{d}{dx}$.

Un *\mathcal{A} -module différentiel* (\mathcal{A} -MD) est un \mathcal{A} -module \mathcal{M} , *libre de rang fini*, muni d'une action de D vérifiant $D(am) = D(a)m + aD(m)$.

La matrice G qui *représente* D dans une base ϵ de \mathcal{M} est définie par $D(\epsilon_i) = \sum G_{ij} \epsilon_j$ [c'est la transposée de la matrice de D dans la base ϵ].

On écrit $F \sim_{\mathcal{A}} G$ lorsque F et G représentent D dans deux bases d'un même \mathcal{A} -MD. Cela signifie qu'il existe $H \in \text{Gl}(\mathcal{A})$: $D(H) = GH - HF$.

Si \mathcal{A} est un corps, tout \mathcal{A} -MD \mathcal{M} a une "*base cyclique*"

$$\{a, D(a), \dots, D^{\mu-1}(a)\} \quad (a \in \mathcal{M})$$

donnant $\mathcal{M} = \mathcal{A}[D]/\mathcal{A}[D]L$ pour $L \in \mathcal{A}[D]$ de degré μ .

Notations : solutions

Soit $\mathcal{B} \supset \mathcal{A}$ une K -algèbre sur laquelle D se prolonge et soit \mathcal{M} un \mathcal{A} -MD de rang μ .

Une *solution de \mathcal{M} dans \mathcal{B}* est une application linéaire de \mathcal{M} dans \mathcal{B}^μ qui commute à D (application horizontale).

L'ensemble $S(\mathcal{M}, \mathcal{B})$ des solutions de \mathcal{M} dans \mathcal{B} est un K -espace vectoriel de dimension $\leq \mu$.

Si $S(\mathcal{M}, \mathcal{B})$ est de dimension μ , on dit que \mathcal{M} est *soluble* dans \mathcal{B} .

Si G représente D dans une base de \mathcal{M} , $S(\mathcal{M}, \mathcal{B})$ est l'ensemble des $X \in \mathcal{B}^\mu$ solutions du *système différentiel* (SD) $D(X) = G X$.

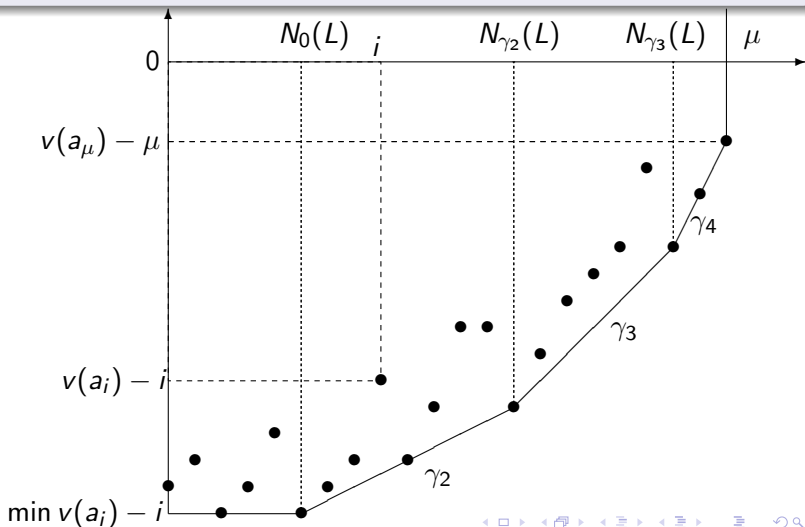
Il existe $X \in \text{Gl}(\mathcal{B})$ t.q. $D(X) = G X$ ssi \mathcal{M} est soluble dans \mathcal{B} .

Pour $\mathcal{M} = \mathcal{A}[D]/\mathcal{A}[D] L$ (avec $L \in \mathcal{A}[D]$ de degré μ) $S(\mathcal{M}, \mathcal{B})$ est l'ensemble des solutions de l'*équation différentielle* (ED) $L(f) = 0$

[$f \leftrightarrow (f, \dots, D(f)^{\mu-1})$ pour le SD] .

Théorie formelle : Pentas d'un polynôme différentiel

Le *polygone de Newton* de $L = \sum_{i=0}^{\mu} a_i D^i$, $a_i \in \mathbb{C}((x))$, est l'enveloppe convexe des $(i, v_x(a_i) - i)$ et de $(0, \min_i \{v_x(a_i) - i\})$.



Théorie formelle : Pentas d'un polynôme différentiel

Définition

Les *pentas* $0 \leq \gamma_1 < \dots < \gamma_\nu$ de L sont les pentas des cotés non verticaux de son polynôme de Newton.

La *multiplicité* de γ_i est la longueur du côté de pente γ_i .

Les pentas sont des nombres rationnels positifs ou nuls.

Définition

Soit \mathcal{M} un $\mathbb{C}((x))$ -module différentiel. A chaque base cyclique de \mathcal{M} est associée une "présentation" $\mathcal{M} = \mathbb{C}((x))[D]/\mathbb{C}((x))L$.

Les pentas (avec multiplicité) des polynômes différentiels L ainsi obtenus sont indépendantes de la base cyclique.

Par définition ce sont les pentas (et multiplicités) de \mathcal{M} .

C'est pour avoir cette indépendance par changement de base cyclique que l'on a exclu les pentas négatives dans la définition du polygone de Newton.

Théorie formelle : Théorèmes

Théorème de décomposition suivant les pentes

Soit \mathcal{M} un $\mathbb{C}((x))$ -MD de pentes $\{\gamma_i\}$. On a $\mathcal{M} = \bigoplus \mathcal{M}_{\gamma_i}$
où \mathcal{M}_{γ_i} a une seule pente γ_i (et pour dimension la multiplicité de γ_i).

Structure de la partie régulière

Dans une base de \mathcal{M}_0 , ${}_x D$ est représentée par une matrice constante C .
Si $D(X) = G X$ est le SD associé, alors $X = A x^C$ avec $A \in \text{Gl}(\mathbb{C}((x)))$.
Les *exposants* de \mathcal{M} sont les valeurs propres de la matrice C .
Ils sont définis à l'ordre près (avec répétition) dans \mathbb{C}/\mathbb{Z} .

Théorème de Turritin

Si $D(X) = G X$ est le SD associé à \mathcal{M}_{γ_i} alors $X(x) = A(y) y^C e^{P(y)}$ où

- $y = x^{1/d}$ pour un diviseur d de $\mu!$,
- A une matrice inversible à coefficients dans $\mathbb{C}((y))$,
- P une matrice diagonale à coefficients dans $\frac{1}{y}\mathbb{C}[\frac{1}{y}]$, $\deg_x P = -\gamma_i$
- C une matrice constante qui commute avec P .

L'anneau de Robba : Corps de base

| | Corps | Construction | Propriétés | |
|--|-----------------------------|--------------------|------------------------------------|----------------------|
| | \mathbb{R} | | | |
| | \mathbb{Q}_p | | | |
| | \cap | | | |
| | \mathbb{C} | K | extension finies | localement compact • |
| | \cap | | | |
| | $\mathbb{Q}_p^{\text{alg}}$ | clôture algébrique | algébriquement clos | |
| | \cap | | | |
| | \mathbb{C}_p | complété | algébriquement clos et complet | |
| | \cap | | | |
| | Ω | ext. maximale | alg. clos et sphériquement complet | • |

Les “grands” théorèmes d'analyse fonctionnelle (Banach, ...) sont vrais dans Ω mais pas dans \mathbb{C}_p .

En particulier le prolongement de la forme linéaire “limite” des suites convergentes aux suites bornées fournit un succédané à la locale compacité (suite extraite convergente).

L'anneau de Robba : définition et propriétés algébriques

L'anneau \mathcal{R} dit "*de Robba*" est l'analogue p -adique du corps : $\mathbb{C}((x))$.

Définition

\mathcal{R} est l'anneau des K -séries de Laurent qui convergent dans une couronne $\{|x| \in I_\varepsilon \stackrel{\text{déf}}{=}]1 - \varepsilon, 1[\}$ ($\varepsilon > 0$ non précisé) :

$$\mathcal{R} = \bigcup_{\varepsilon > 0} \mathcal{A}(I_\varepsilon) \stackrel{\text{déf}}{=} \left\{ \sum_{s \in \mathbb{Z}} a_s x^s ; a_s \in K, \lim_{s \rightarrow \pm\infty} \rho^s |a_s| = 0 \text{ pour } \rho \in I_\varepsilon \right\}$$

Théorème (Michel Lazard)

Si K est sphériquement complet, tout idéal *de type fini* de \mathcal{R} est principal et tout sous-module de *type fini* d'un \mathcal{R} -module *libre de type fini* est *libre* [on dit que \mathcal{R} est un anneau de Bezout].

Corollaire (pour les amateurs de géométrie algébrique)

\mathcal{R} n'est pas noethérien mais c'est un anneau cohérent et tout \mathcal{R} -module sans torsion est plat.

L'anneau de Robba : propriétés topologiques

- Pour I fermé, $\mathcal{A}(I)$ est un **Banach** pour la norme $\|f\|_I \stackrel{\text{d\u00e9f}}{=} \max_{|x| \in I} |f(x)|$.
- Sinon, c'est un **Fr\u00e9chet** (m\u00e9trique complet) pour les $\|f\|_\rho \stackrel{\text{d\u00e9f}}{=} \|f\|_{[\rho]}$ ($\rho \in I$)
- $\mathcal{R} = \bigcup_{\varepsilon > 0} \mathcal{A}(I_\varepsilon)$ est donc un **espace LF** (limite inductive de Fr\u00e9chet) .

Th\u00e9or\u00e8me (Grothendieck -1955)

Toute application lin\u00e9aire continue surjective entre espaces LF est ouverte.

- La formule $\sum_{s \in \mathbb{Z}} = \sum_{s=0}^{\infty} + \sum_{s=-1}^{-\infty}$ donne une d\u00e9composition

$$\mathcal{R} = \mathcal{A} \oplus \mathcal{H}, \quad \mathcal{A} = \mathcal{A}([0, 1[), \quad \mathcal{H} = \bigcup_{\varepsilon > 0} \mathcal{A}([1 - \varepsilon, \infty[)_0)$$

[o\u00f9 la notation $]_0$ indique que les fonctions sont nulles \u00e0 l'infini !]

$\mathcal{A}(\mathcal{F})$ et $\mathcal{H}(\mathcal{LF})$ sont en dualit\u00e9 parfaite $\left(\sum_{s=0}^{\infty} a_s x^s \cdot \sum_{s=1}^{\infty} b_s x^{-s} = \sum_{s=0}^{\infty} a_s b_{s+1} \right)$

\mathcal{R} est son propre dual. Les Banach autoduals sont de dimension finie.

\mathcal{R} semble \u00eatre l'analogue p -adique le plus simple d'un espace de Hilbert !

Pentes : rayons de convergence

Les solutions d'une ED complexe convergent jusqu'à la première singularité. Ce n'est pas vrai pour les ED p -adiques (par exemple pour e^x).

Définition (de la fonction rayon de convergence d'un SD)

Soit G une matrice à coefficients dans $\mathcal{A}(I)$ et $\rho \in I$. On pose

$$\text{ray}(G, \rho) \stackrel{\text{déf}}{=} \min \left(\rho, \liminf_{s \rightarrow \infty} \left\| \frac{1}{s!} G_s \right\|_{\rho}^{-1/s} \right)$$

où $\|G\|_{\rho} = \max |G_{ij}|_{\rho}$ et G_s défini par $G_1 = G$ et $G_{s+1} = D(G_s) + G_s G$.

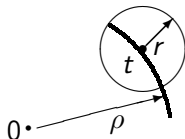
La fonction $v \mapsto \log \text{ray}(G, e^v)$ est *concave* et bornée par $\log(e^v) = v$.

Si I est un intervalle ouvert, elle a donc une limite aux extrémités de $\log I$.

Une matrice G à coefficients dans \mathcal{R} est en fait à coefficients dans $\mathcal{A}(I_G)$ avec $I_G =]\varepsilon_G, 1[$. On constate que $\text{ray}(G, \rho)$ a une limite $\text{ray}(G, 1)$ quand ρ tend vers 1^- .

Pentes : fonction rayon de convergence d'un MD

On a tout fait pour que :



$$\text{ray}(G, \rho) = \max \left\{ r \leq \rho ; (\forall |t| = \rho)(\exists X \in \text{Gl}(\mathcal{A}(t, r))) X' = G X \right\}.$$

Par suite, si $F \sim_{\mathcal{R}} G$, on a $\text{ray}(F, \rho) = \text{ray}(G, \rho)$ pour $\rho \in I_G \cap I_F$.
Les fonctions $\text{ray}(G, \rho)$ pour G représentant D dans les différentes bases de \mathcal{M} ont le même *germe en 1^-* . Il est noté $\text{Ray}(\mathcal{M}, \rho)$.

Définition

Un \mathcal{R} -MD \mathcal{M} est dit *soluble* si $\text{Ray}(\mathcal{M}, 1) \stackrel{\text{déf}}{=} \lim_{\rho \rightarrow 1^-} \text{Ray}(\mathcal{M}, \rho) = 1$.

Théorème (plus grande pente d'un \mathcal{R} -MD soluble)

Pour un \mathcal{R} -MD \mathcal{M} *soluble*, on a $\text{Ray}(\mathcal{M}, \rho) = \rho^{\gamma+1}$ (ρ près de 1)
pour un $\gamma \geq 0$ appelé *plus grande pente* de \mathcal{M} .

Pentes : théorème de décomposition

Définition

Un \mathcal{R} -MD est dit *pur de pente* γ si, pour t "générique" avec $|t| = \rho \in I_\varepsilon$, TOUTES ses solutions en t ont un rayon de convergence égal à $\rho^{\gamma+1}$.

Théorème (de décomposition)

Soit \mathcal{M} un \mathcal{R} -MD soluble de plus grande pente γ .

Il existe des nombres γ_i , $0 \leq \gamma_1 < \dots < \gamma_\nu = \gamma$, appelés *pentés de \mathcal{M}* , tels que $\mathcal{M} = \bigoplus \mathcal{M}_{\gamma_i}$ où \mathcal{M}_{γ_i} est pur de pente γ_i .

La *multiplicité* μ_i de γ_i est le rang de \mathcal{M}_{γ_i} .

Théorème (de Hasse-Arf p -adique)

Les produits $\mu_i \gamma_i$ sont des entiers.

$\mu_i \gamma_i$ est l'*indice généralisé* de \mathcal{M}_{γ_i} , c'ad l'indice sur \mathcal{A}^μ de $\text{pr} \circ (xD - xG)$ où pr est la projection $\mathcal{R}^\mu \rightarrow \mathcal{A}^\mu$ et G la matrice de D dans une base de \mathcal{M}_{γ_i} .

Une pente γ_i est donc un rationnel dont le dénominateur divise $\mu_i \leq \mu$.

Frobenius : structure forte et structure faible

Soit \mathcal{M} un \mathcal{R} -MD de rang μ et soit G la matrice représentant D dans une base de \mathcal{M} . On note X "la" solution du SD $D(X) = G X$.

Au Frobenius $\varphi(x) = x^p$ on associe :

- l'image inverse $\varphi^*(\mathcal{M})$, associée au SD de solution $X(x^p)$, donc de rang μ et pour lequel D est représentée par la matrice $p x^{p-1} G(x^p)$,
- l'image directe $\varphi_*(\mathcal{M})$, associée au SD de solution $\{X(y), X(\zeta y), \dots, X(\zeta^{p-1} y)\}$ ($\zeta^p = 1, y^p = x$), donc de rang $p\mu$.
- Pour \mathcal{M} soluble, $\varphi_*(\mathcal{M})$ contient un *unique sous-MD soluble* de rang μ . C'est l'*antécédent de Frobenius* noté $\varphi^{-1}(\mathcal{M})$, car $\varphi^*(\varphi^{-1}(\mathcal{M})) = \mathcal{M}$.

Structure de Frobenius forte

On dit que \mathcal{M} a un Frobenius s'il existe $h \geq 1$ t.q. $(\varphi^*)^h(\mathcal{M}) = \mathcal{M}$.

Structure de Frobenius faible

Le \mathcal{R} -MD \mathcal{M} est soluble ssi $(\forall h \in \mathbb{N}) (\exists \mathcal{M}_h)$ t.q. $(\varphi^*)^h(\mathcal{M}_h) = \mathcal{M}$.

Frobenius : l'exemple fondamental

Pour $a \in K$, on pose $\mathcal{L}_a \stackrel{\text{d\u00e9f}}{=} \mathcal{R}[D]/\mathcal{R}[D](xD - a)$

• $\mathcal{L}_a = \mathcal{L}_b$ ssi $a \equiv b \pmod{\mathbb{Z}}$,

• \mathcal{L}_a est soluble ssi $a \in \mathbb{Z}_p$,

• $\varphi^*(\mathcal{L}_a) = \mathcal{L}_{pa}$,

• $\varphi_*(\mathcal{L}_a) = \bigoplus_{i=0}^{p-1} \mathcal{L}_{\frac{a-i}{p}}$.

• Pour $a \in \mathbb{Z}_p$, $\varphi^{-1}(\mathcal{L}_a) = \mathcal{L}_{\frac{a-i}{p}}$ avec $i \equiv a \pmod{p}$

(on peut prendre et on prendra $i \in \{-\frac{p-1}{2}, \dots, \frac{p-1}{2}\}$).

solution x^a

$$x^a = x^n x^b$$

$$(1 + \frac{x-t}{t})^a = \sum \binom{a}{n} x^n$$

$$(x^p)^a = x^{pa}$$

$$x^{\frac{a-i}{p}} = y^{a-i}$$

La structure de Frobenius de \mathcal{L}_a donne le dvlpt de Hensel de a .

Dans le cas g\u00e9n\u00e9ral (o\u00f9 on ne connait pas a priori les exposants) on va utiliser la structure de Frobenius pour trouver la suite $\{i_1, \dots, i_\mu\}$ des dvlpts de Hensel des "exposants".

La situation est compliqu\u00e9e par des probl\u00e8mes de commutation ... mais a \u00e9t\u00e9 largement simplifi\u00e9e gr\u00e2ce \u00e0 une superbe astuce de Dwork.

Modules de Robba : ensemble des exposants

Définition

Un \mathcal{R} -MD est dit *de Robba* s'il est *soluble* et de *plus grande pente nulle*, il est alors pur de pente 0 .

Par exemple le \mathcal{R} -MD \mathcal{L}_a est de Robba ssi $a \in \mathbb{Z}_p$.

Définition

Un \mathcal{R} -MD soluble \mathcal{M} est dit *régulier* s'il a une base ϵ dans laquelle $x D$ est représenté par *une matrice constante* C .

Les valeurs propres $\{a_i\}$ de C forment une famille de $\{\mathbb{Z}_p/\mathbb{Z}\}^\mu$ indépendante de la base ϵ . On l'appelle famille des *exposants* de \mathcal{M} .

- C'est la solubilité qui donne $a_i \in \mathbb{Z}_p$.
- Un \mathcal{R} -MD est régulier si et seulement s'il peut être obtenu par extensions successives des \mathcal{L}_{a_i} .
- Si $\mathcal{M} = \mathcal{R}[D]/\mathcal{R}[D]L$ (base cyclique), a_i est un exposant de \mathcal{M} si et seulement si $\exists f \in \mathcal{R} : L(x^{a_i} f) = 0$ (on parle alors d'exposant "naïf").

Modules de Robba : ensemble des exposants

Soit \mathcal{M} un \mathcal{R} -MD de Robba. La structure de Frobenius fournit la *famille* $\{a_{i,h}\}$ des *digits* des a_i cherchés et seulement dans chacune des fenêtres $F_n \stackrel{\text{déf}}{=} [s \in [m_n, n], i \in [1, \mu]]$ avec $m_n \sim \log n$.

| | log n | | | n | | | | |
|---------|-------|---|---|---------------|-----|-------------|---|-----|
| a_1 | ? | ? | ? | a_{1,m_n} | ... | $a_{1,n}$ | ? | ... |
| | | | | ... | | | | |
| a_i | ? | ? | ? | a_{i,m_n} | ... | $a_{i,n}$ | ? | ... |
| | | | | ... | | | | |
| a_μ | ? | ? | ? | a_{μ,m_n} | ... | $a_{\mu,n}$ | ? | ... |

Pour recoller ces fenêtres, il faut pouvoir distinguer les lignes i et j . Ceci n'est possible que si $a_{i,h} \neq a_{j,h}$ pour un $h \in [m_n, n]$.

Sinon $\alpha \stackrel{\text{déf}}{=} a_i - a_j \equiv r_n \pmod{p^n}$ avec $|r_n| < p^{m_n} = O(n)$.

$\alpha \in \mathbb{Z}_p \setminus \mathbb{Z}$ vérifiant ceci pour une infinité de n est dit *de Liouville*,

$\Leftrightarrow \sum_{s=0}^{\infty} \frac{1}{\alpha-s} x^s$ ou $\sum_{s=0}^{\infty} \frac{1}{\alpha+s} x^s$ a un rayon de convergence < 1

Modules de Robba : cas des différences non Liouville

On note $\stackrel{\text{exp}}{\sim}$ l'équivalence : "avoir mêmes familles images dans les F_n ".

Définition (ensemble des exposants)

L'*ensemble des exposants* est le quotient $\mathfrak{E}_\mu \stackrel{\text{déf}}{=} \mathbb{Z}_p^\mu / \stackrel{\text{exp}}{\sim}$.

Si les différences $(a_i - a_j)$ ne sont pas de Liouville, la classe de $\{a_i\}$ dans \mathfrak{E}_μ contient une seule famille de $\{\mathbb{Z}_p/\mathbb{Z}\}^\mu$.

Théorème (structure des modules de Robba)

A partir d'un *\mathcal{R} -MD de Robba* \mathcal{M} , de rang μ , on construit (par un processus analytique) un élément $\text{exp}_\mathcal{M} \in \mathfrak{E}_\mu$ appelé *exposant* de \mathcal{M} .

Si les *différences* $(a_i - a_j)$ d'un représentant $\{a_i\}$ de $\text{exp}_\mathcal{M}$ sont *non Liouville*, alors \mathcal{M} est *régulier* et la famille des exposants de \mathcal{M} est un représentant de $\text{exp}_\mathcal{M}$.

Modules de Robba : un exemple de pathologie

Les $I_k = \left\{ \frac{-k+m(m+1)}{2} \right\}_{m \geq k}$ forment une partition de \mathbb{N} .

Soit $\{r_k\}$ une suite décroissante de limite 0. On définit $\varphi(h)$ par

$$\varphi(1) = 1 \quad \text{et} \quad \varphi(h+1) = [(r_0 - r_k)p^{\varphi(h)}] + h \quad \text{pour } h \in I_k,$$

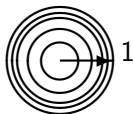
$$\text{on trouve } \lim_{\substack{h \rightarrow \infty \\ h \in I_k}} \frac{\varphi(h+1)}{p^{\varphi(h)}} = r_0 - r_k$$

On pose : $\alpha \stackrel{\text{d\u00e9f}}{=} \sum_{h=0}^{\infty} (-1)^{m_h} p^{\varphi(h)}$, et on considère l'ED

$$\mathbf{L}_\alpha = x^3 D^2 + (1 - \alpha)x^2 D - q \quad \text{avec} \quad v(q) = \frac{2}{p-1} + r_0$$

On montre que $\mathcal{M}_\alpha \stackrel{\text{d\u00e9f}}{=} \mathcal{R}[D]/\mathcal{R}[D] \mathbf{L}_\alpha$ est de Robba et que,

pour chaque k , $\mathbf{L}_\alpha(f) = 0$ a une solution de la forme $x^{\alpha_k} f(x)$ avec f analytique dans la couronne $v(x) \in]r_{k+1}, r_k[$



où la paire $\{\alpha_k, \alpha - \alpha_k\}$ appartient à la classe de $\{\alpha, 0\}$ dans \mathfrak{E}_2 .

Et les modules différentiels de pente non nulle ?

Théorème de Turritin p -adique

Soit \mathcal{M} un \mathcal{R} -MD *muni d'un Frobenius*.

Il existe une extension *séparable* finie $\overline{K}((y))$ de $\overline{K}((x))$ telle que le $\mathcal{R}(y)$ -MD $M \otimes_{\mathcal{R}(x)} \mathcal{R}(y)$ soit une extension de MD triviaux (isomorphes à $\mathcal{R}(y)$).

Si $D(X) = GX$ est le SD associé à \mathcal{M} alors $X(x) = A(y)y^C$ où
 A est une matrice inversible à coefficients dans $\mathcal{R}[y]$ et
 C une matrice constante *nilpotente*.

Autrement dit, X est à coefficients dans $\mathcal{R}[y, \log(y)]$.

L'extension $\mathcal{R}[y]/\mathcal{R}$ est une composée de

- ramifications $y^d = x$ avec d premier à p .
- extensions d'Artin-Schreier $y^p - y = f(1/x)$ $f \in K[x]$.