

2009年5月25日(2009年6月8日訂正)

山田光太郎

kotaro@math.kyushu-u.ac.jp

微分幾何学 I 講義資料 5

前回までのコメント

- 問題 1 について: 「エルミート行列はユニタリ行列で対角化できる」ということから, エルミート行列 X に対して $q^{-1}Xq =$ 対角行列 となる $q \in \text{SU}(2)$ が存在する, という結論に至っているかたがいらっしやいましたが, 「」内の命題から形式的にでてくるのは $q \in \text{U}(2)$ であって $\text{SU}(2)$ とできることをいわなければなりません.

前回までの訂正

- 講義資料 4, 3 ページ, 下から 6 行目: 準同型 \Rightarrow 全射準同型
山田注: ここで定義した μ が全射であることを示しておく必要がありますね. 演習問題ですが...
- 講義資料 4, 4 ページ事実 4.6: 式 (??) \Rightarrow 講義資料 3 の式 (3.1)
- 講義資料 4, 4 ページ下から 11 行目 (π_D の定義式の右辺):

$$\frac{1}{1-x_0} \Rightarrow \frac{1}{1+x_0}$$

- 講義資料 4, 4 ページ下から 10 行目 (π_H の定義式の右辺):

$$\frac{1}{x_3-x_0} \Rightarrow \frac{1}{x_0-x_3}$$

授業に関する御意見

- 授業についていけるか不安です
山田のコメント: 大丈夫です.
- 行列 (特に複素) にまだ慣れていなかたので, ユニタリ行列やエルミート行列の性質を確認する良い機会になりました. (本当は学部のとくに身につけるべきだったのですが...)
山田のコメント: しかし, なかなか授業でも扱いませんね.

質問と回答

質問： H^3 の理想境界を ∂H^3 と書きましたが、これは多様体の境界とはまったく別物と考えてよいですか。

お答え： 別物です。 H^3 はあくまで境界をもたない多様体です。

質問： この講義はリー群の知識を前提としていますか？

お答え： していません。行列で表される群以外はでてきませんので、「 $SL(2, C)$ 」など「単なる記号」はたくさん出てきますが、それは単なる記号で、個別の定義を知っていればよいです。

質問： 事実 4.6 等を見ると、理想境界と H^3 別々に分けて（原文ママ）等長変換をしています。もう少し統一的に扱えないでしょうか？

お答え： わけていますか？形式的にはそう見えるかもしれませんが、証明を見ると統一的にあつまっているように見えてきませんか？ D や H で見るともう少し「視覚的」になるかもしれませんね。

質問： $SL(2, C)$ が $SO_+(3, 1)$ の double covering であることから向きと関連して使うこともあるんですか？

お答え： はい。単連結ということを積極的に使うこともあります。

5 双曲空間の曲面

5.1 目標

この講義では、双曲空間や球面（おもに双曲空間）の曲面の理論を紹介する．とくに、図 1 や 2 にあるような曲面の背後にある物語を語ることを目標としたい．その中で、空間型の部分多面体の基礎理論、計算テクニックなどを身につけてほしい．

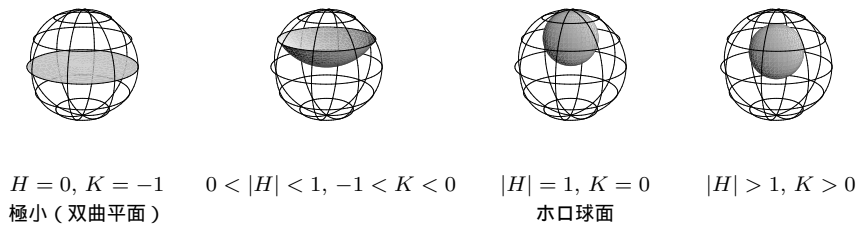


図 1 全臍的な曲面； H は平均曲率， K はガウス曲率

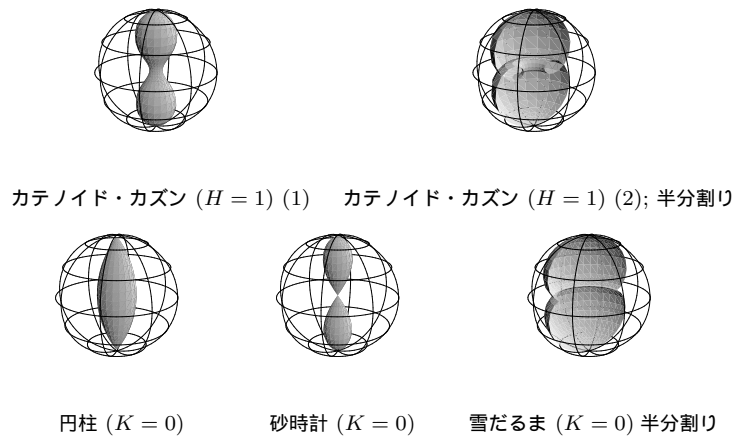


図 2 CMC-1 回転面と平坦回転面

5.2 準備

以下、双曲空間 H^3 はミンコフスキー空間 L^4 の部分多様体と表されているとし、必要に応じて 2×2 行列による表現を用いることにする．

5.2.1 外積

双曲空間上の点 $p \in H^3$ に対して $T_p H^3$ は p の L^4 での直交補空間であった．

補題 5.1. 写像

$$\times: T_p H^3 \times T_p H^3 \ni (\mathbf{x}, \mathbf{y}) \mapsto \mathbf{x} \times \mathbf{y} \in T_p H^3$$

次の性質を満たすものがただ一つ存在する .

- \mathbf{x}, \mathbf{y} について双線型 ,
- $\mathbf{x} \times \mathbf{y} = -\mathbf{y} \times \mathbf{x}$,
- 任意の $A \in \text{SO}_+(3, 1)$ に対して $(A\mathbf{x}) \times (A\mathbf{y}) = A(\mathbf{x} \times \mathbf{y})$,
- $\mathbf{e}_1 \times \mathbf{e}_2 = \mathbf{e}_3$,ただし $\mathbf{e}_1 = {}^t(0, 1, 0, 0)$, $\mathbf{e}_2 = {}^t(0, 0, 1, 0)$, $\mathbf{e}_3 = {}^t(0, 0, 0, 1)$ は $T_{e_0} H^3$ ($e_0 = {}^t(1, 0, 0, 0)$) のベクトルとみなしている .

証明. 線型写像 $L^4 \ni z \mapsto \det(p, \mathbf{x}, \mathbf{y}, z) \in \mathbf{R}$ の表現行列を $\alpha = (\alpha_0, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3)$ として , $\mathbf{x} \times \mathbf{y} = Y^t \alpha$ とすればよい . ただし $Y = \text{diag}(-1, 1, 1, 1)$. □

定義 5.2. 補題 5.1 の \times を $T_p H^3$ の外積という .

系 5.3. 双曲空間 H^3 をエルミート行列全体の集合 $\text{Herm}(2)$ の部分多様体と見なすとき , $\mathbf{x}, \mathbf{y} \in T_p H^3$ に対して

$$\mathbf{x} \times \mathbf{y} = \frac{i}{2}(\mathbf{x}p^{-1}\mathbf{y} - \mathbf{y}p^{-1}\mathbf{x}).$$

5.2.2 双曲空間のリーマン接続

定義 5.4. • 双曲空間 H^3 のベクトル場とは , なめらかなベクトル値関数

$$X: H^3 \ni p \mapsto X_p \in L^4$$

で , 各 $p \in H^3$ に対して $X_p \in T_p H^3$ となるものである .

- 多様体 M から H^3 へのなめらかな写像 $f: M \rightarrow H^3$ が与えられているとき , 「 f にそった H^3 のベクトル場」とは , なめらかなベクトル値関数

$$X: M \ni q \mapsto X_q \in L^4$$

で , 各 q に対して $X_q \in T_{f(q)} H^3$ となるものである .

とくに , H^3 のベクトル場は , 恒等写像 $\text{id}: H^3 \rightarrow H^3$ にそった H^3 のベクトル場である .

記号. なめらかな H^3 上の関数全体がなす可換環を $\mathcal{F}(H^3)$, H^3 のベクトル場全体がなす $\mathcal{F}(H^3)$ 加群を $\mathfrak{X}(H^3)$ と表す .

補題 5.5. ベクトル場 $X, Y \in \mathfrak{X}(H^3)$ が与えられたとき , 各 $p \in H^3$ に対して

$$(D_X Y)_p := (d_X Y)_p + \langle X_p, Y_p \rangle p$$

と定める . ただし $d_X Y$ はベクトル値関数 Y の X 方向の方向微分である . すると $D_X Y$ は H^3 上のベクトル場を与える . さらに , 次が成り立つ :

- $D_X Y$ は X, Y に関して双線型 .
- $D_{\varphi X} Y = \varphi D_X Y$ ($\varphi \in \mathcal{F}(H^3)$).
- $D_X(\varphi Y) = d\varphi(X)Y + \varphi D_X Y$ ($\varphi \in \mathcal{F}(H^3)$).

一般に, 補題 5.5 のような性質をもつ対応 $(X, Y) \mapsto D_X Y$ を多様体の線型接続という. このとき,

補題 5.6. ベクトル場 X_1, X_2 が, $p \in H^3$ 上で $X_{1,p} = X_{2,p}$ を満たしているならば

$$(D_{X_1} Y)_p = (D_{X_2} Y)_p$$

が成り立つ. このことから, $x \in T_p H^3$ とベクトル場 $Y \in \mathfrak{X}(H^3)$ に対して

$$D_x Y \in T_p H^3$$

は意味をもつ.

さらに, 次が成り立つ.

補題 5.7. ベクトル場 X, Y に対して

- $X \langle Y, Z \rangle = \langle D_X Y, Z \rangle + \langle Y, D_X Z \rangle,$
- $D_X Y - D_Y X = [X, Y].$

ただし $\langle \cdot, \cdot \rangle$ は H^3 のリーマン計量, $[\cdot, \cdot]$ はリー括弧積である.

一般に, リーマン多様体上で補題 5.7 のような性質をもつ線型接続をリーマン接続またはレビ・チビタ接続という. リーマン多様体上にはただ一つリーマン接続が定まる. したがって, ここで定義した D は H^3 上の唯一のリーマン接続である.

定義 5.8. 写像 $f: M \rightarrow H^3$, M のベクトル場 X と f にそう H^3 のベクトル場 Y に対して

$$(D_X Y)_p := (d_X Y)_p + \langle X_p, Y_p \rangle p$$

と定める. これは $D_X Y$ はまた f にそうベクトル場である.

5.3 ガウス曲率と平均曲率

双曲空間の曲面とは, 2次元多様体 M のはめ込み

$$f: M \rightarrow H^3$$

のことである. いま, $X, Y \in T_p M$ に対して $df(X), df(Y) \in T_{f(p)} H^3$ であるから,

$$(5.1) \quad ds^2(X, Y) := \langle df(X), df(Y) \rangle$$

によって $T_p M$ 上の 2次形式 ds^2 が定まる. p を動かせばこれは M のリーマン計量となり, f の第一基本形式と呼ばれる.

以下 M は向き付けられているとする. 一方, $X, Y \in T_p M$ が線型独立で, さらに M の向きに同調しているとき,

$$\nu_p := \frac{df(X) \times df(Y)}{|df(X) \times df(Y)|}$$

とおくと, これは X, Y のとりかたによらない. これは f にそう H^3 のベクトル場とみなせるので,

$$(5.2) \quad II(X, Y) = -\langle df(X), D_Y \nu \rangle$$

により $II \in T_p M \otimes T_p M$ が定まる.

補題 5.9. II は $T_p M$ の対称双線型形式である.

この II を f の第二基本形式という.

多様体 M の向きに同調した局所座標 (u, v) をとり, ds^2, II の $\{\partial_u, \partial_v\}$ に関する表現行列をそれぞれ \hat{I}, \hat{II} とおくと,

$$A := \hat{I}^{-1} \hat{II}$$

の固有値は座標のとりかたによらない. そこで

$$H = \frac{1}{2} \operatorname{tr} A, \quad K_{\text{ext}} = \det A$$

を曲面 f の平均曲率, ガウス・クロネッカー曲率という.

参考文献

- [1] 剣持勝衛, 曲面論講義—平均曲率一定曲面入門, 培風館, 2000.
- [2] 梅原雅顕・山田光太郎, 双曲型空間の平均曲率 1 の曲面の幾何, 数学 47 (1995), 145–157.
- [3] R. Bryant, *Surfaces of mean curvature one in hyperbolic space*, Astérisque 154–155 (1987), 321–347.
- [4] J. A. Gálvez, A. Martínez, F. Milán, *Flat surfaces in hyperbolic 3-space*, Math. Ann. 316 (2000), 419–435.
- [5] M. Kokubu, M. Umehara and K. Yamada, *Flat fronts in hyperbolic 3-space*, Pacific J. of Math., 216, 149–175.
- [6] R. Osserman, *A survey of minimal surfaces*, Dover Publications, 1969/1986.

問題

- 1 補題 5.1 の証明を完成させなさい.
- 2 系 5.3 を確かめなさい.
- 3 補題 5.5 を確かめなさい.
- 4 補題 5.9 を確かめなさい.