

2021 年度

修士論文題目

Riemann 対称空間上における測地線の簡約部分 Lie 代数への射影に対する有界性

—低階数・低次元の場合—

学生証番号	<u>45-196010</u>
フリガナ	オクダ タカコ
氏名	<u>奥田 堯子</u>

# 目次

導入 . . . . .	2
謝辞 . . . . .	3
1 設定と射影の基本的な性質, 予想 1.4 の観察 . . . . .	4
1.1 記号の設定 . . . . .	4
1.2 予想 1.4 の観察: $G = SU(1, 1)$ , $H = SO(1, 1)$ の場合 . . . . .	6
1.3 予想 1.4 の観察: 予想 1.4 はなぜこの形になったか . . . . .	9
2 具体例と主定理の証明 . . . . .	10
2.1 具体例: 実階数 1 の古典型単純 Lie 群 . . . . .	10
2.2 $G$ の実階数が 1 の場合 . . . . .	13
2.2.1 補足: 定理 2.5 の微分幾何的側面 . . . . .	16
2.3 $G$ が実階数 1 の群の直積の場合 . . . . .	17
参考文献 . . . . .	17

## 導入

$G$  を非コンパクトな実半単純 Lie 群,  $K$  を  $G$  の極大コンパクト部分群で  $G$  の Cartan 対合  $\Theta$  に対して  $K = \Theta K$  なるものとするとき,  $G/K$  は  $\mathfrak{g}$  の Killing 形式  $B$  から定まる Riemann 計量によって Riemann 多様体の構造を持つ.  $\mathfrak{g} = \mathfrak{k} \oplus \mathfrak{p}$  を  $\Theta$  の微分  $d\Theta$  による  $\mathfrak{g}$  の Cartan 分解とすると,  $G/K$  は  $\mathfrak{p}$  と微分同相であり,  $G$  の単位元の  $G/K$  での像  $eK$  を通る  $G/K$  の極大測地線は  $B(X, X) = 1$  なる  $X \in \mathfrak{p}$  によって  $e^{tX}K$ ,  $t \in \mathbf{R}$  と書ける.  $H$  を  $G$  の非コンパクトな部分 Lie 群で,  $H = \Theta H$  を満たすものとし,  $\mathfrak{p}$  での  $B$  に対する  $\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}$  の直交補空間を  $\mathfrak{h}^\perp \cap \mathfrak{p}$  とする. 測地線  $e^{tX}K$  の  $\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}$  成分と  $\mathfrak{h}^\perp \cap \mathfrak{p}$  成分への分解を与える定理として次の定理が知られている.

定理 [Kob89, Lemma 6.1]

$\pi: (\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}) \oplus (\mathfrak{h}^\perp \cap \mathfrak{p}) \ni (Y, Z) \mapsto e^Y e^Z K \in G/K$  は上への微分同相である.

この定理を用いて  $X \in \mathfrak{p}$  に対し,  $(Y(X), Z(X)) := \pi^{-1}(e^X \cdot K) \in (\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}) \oplus (\mathfrak{h}^\perp \cap \mathfrak{p})$  と定義すると, 任意の  $t \in \mathbf{R}$  に対して  $e^{tX}K = e^{Y(tX)}e^{Z(tX)}K$  である.

$G = SU(1, 1)$ ,  $H = SO(1, 1)$  とするとき,  $t \in \mathbf{R}$  に対し,  $Y(tX)$  は図 1 に図示するような幾何学的な意味を持つ. 図 1 は Poincaré 円板における測地線  $e^{tX}K$  (赤色の斜め線) とその上の一点  $e^{tX}K$  から  $eK$  の  $H$  軌道 (中央の直線) に下ろした垂線の足 (緑の丸) が  $e^{Y(tX)}K$  である.



図 1: Poincaré 円板における  $Y(tX)$  の幾何学的意味

本論文では小林俊行氏による次の予想について考察し， $G$  が実階数 1 の場合の肯定的な結果を得た．

予想  $Y(\mathbf{R} X)$  は  $\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}$  の有界な部分集合である  $\iff [X_1, X_2] \neq 0$  であるか  $X_1 = 0$  である．

ただし  $X = X_1 + X_2$  はベクトル空間としての分解  $\mathfrak{p} = (\mathfrak{p} \cap \mathfrak{h}) \oplus (\mathfrak{p} \cap \mathfrak{h}^\perp)$  に対応する  $X \in \mathfrak{p}$  の分解とする．

謝辞

# 1 設定と $\mathfrak{h}$ 射影の基本的な性質, 予想 1.4 の観察

## 1.1 記号の設定

本論文の基本的な設定は次のとおりであり, この他に必要な条件は都度明示することとする.

### 記号と定義 1.1

- $G$  を非コンパクト実半単純 Lie 群,  $H$  を  $G$  の非コンパクトな部分 Lie 群で,  $G$  の Cartan 対合  $\Theta$  に対して  $\Theta H = H$  なるものとする.
- $\mathfrak{g} := \text{Lie } G$ ,  $\mathfrak{h} := \text{Lie } H$  とし,  $\mathfrak{g} = \mathfrak{k} \oplus \mathfrak{p}$  を  $\theta := d\Theta$  による Cartan 分解とする.
- $e$  を  $G$  の単位元とし,  $o_K := eK \in G/K$  とする.
- $B(-, -)$  を  $\mathfrak{g}$  の Killing 形式とし,  $\mathfrak{h}^\perp \cap \mathfrak{p} := \{W \in \mathfrak{p} \mid \text{任意の } Y \in \mathfrak{h} \cap \mathfrak{p} \text{ に対して } B(Y, W) = 0\}$  とする.

以下の定理 1.2 を用いて,  $X \in \mathfrak{p}$  に対し,  $(Y(X), Z(X)) := \pi^{-1}(e^X \cdot o_K) \in (\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}) \oplus (\mathfrak{h}^\perp \cap \mathfrak{p})$  と定義する.

### 定理 1.2 [Kob89, Lemma 6.1]

$\pi: (\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}) \oplus (\mathfrak{h}^\perp \cap \mathfrak{p}) \ni (Y, Z) \mapsto e^Y e^Z \cdot o_K \in G/K$  は上への微分同相である.

ここで,  $Y(\mathbf{R} X)$  の有界性について, 次の予想 1.4 が小林俊行氏によって立てられた.

**定義 1.3**  $\mathfrak{p}_{H, \text{bdd.}} := \{X \in \mathfrak{p} \mid Y(\mathbf{R} X) \text{ が } \mathfrak{h} \cap \mathfrak{p} \text{ の有界集合である.}\}$  と定める.

### 予想 1.4 (by T. Kobayashi)

ベクトル空間としての分解  $\mathfrak{p} = (\mathfrak{p} \cap \mathfrak{h}) \oplus (\mathfrak{p} \cap \mathfrak{h}^\perp)$  に対応して  $X = X_1 + X_2$  と分解すると,  $\mathfrak{p}_{H, \text{bdd.}} = \{X \in \mathfrak{p} \mid [X_1, X_2] \neq 0 \text{ あるいは } X_1 = 0\}$  である.

予想 1.4 についての基本的な事項を挙げる.

### 補題 1.5

1.  $\mathfrak{p}_{H, \text{bdd.}} \subset \{X \in \mathfrak{p} \mid [X_1, X_2] \neq 0 \text{ あるいは } X_1 = 0\}$  である. [もっと書くことはあるはず. 2022/01/11](#)

2.  $X \in \mathfrak{p}$  が  $X_1 = 0$  を満たすならば  $X \in \mathfrak{p}_{H,\text{bdd.}}$  である.
3. 1, 2 より予想 1.4 と「 $X \in \mathfrak{p}$  が  $[X_1, X_2] \neq 0$  ならば  $X \in \mathfrak{p}_{H,\text{bdd.}}$  である」は同値である.
4.  $G$  が実階数 1 のとき, 予想 1.4 と「 $\mathfrak{p}_{H,\text{bdd.}} = \{0\} \cup \mathfrak{p} \setminus \mathfrak{h}$ 」は同値である.

#### 補題 1.5 の証明

1. 背理法による.  $[X_1, X_2] = 0$  かつ  $X_1 \neq 0$  なる  $X \in \mathfrak{p}$  に対しては  $[X_1, X_2] = 0$  より  $e^{tX_1} e^{tX_2} \cdot o_K = e^{t(X_1+X_2)} \cdot o_K = e^{tX} \cdot o_K$  であり,  $Y(tX) = tX_1$ ,  $Z(tX) = tX_2$  であることから  $Y(\mathbf{R}X) = \mathbf{R}X_1$  となり,  $X_1 \neq 0$  より  $Y(\mathbf{R}X)$  は有界集合とならない.
2.  $X_1 = 0 \iff X \in \mathfrak{h}^\perp \cap \mathfrak{p}$  より  $Z(tX) = tX$ ,  $Y(tX) = 0$  であることによる.
4. 対偶を示す.  $X \in \mathfrak{p}$  に対し,  $[X_1, X_2] = 0$  かつ  $X_1 \neq 0 \iff X \in \mathfrak{h} \setminus \{0\}$  を示せば良い.  $G$  の実階数は 1 で,  $H$  は非コンパクトであるから,  $\mathfrak{h} \subset \mathfrak{p}$  であり,  $\mathfrak{h}$  は  $\mathfrak{g}$  の極大可換部分空間である. よって  $X_1 \neq 0$  かつ  $[X_1, X_2] = 0 \implies X_2 = 0$  であり,  $X = X_1 + X_2 \in \mathfrak{h} \setminus \{0\}$  を得る.

■

$Y(\mathbf{R}X)$  の有界性は  $\text{Ad}(k)$ -不変である;

**補題 1.6**  $k \in K$ ,  $X \in \mathfrak{p}$  に対し,  $X' := \text{Ad}(k)X$ ,  $\mathfrak{h}' := \text{Ad}(k)\mathfrak{h}$  とするとき,  $Y(\mathbf{R}X)$  が有界  $\iff Y'(\mathbf{R}X')$  が有界である.

ここで  $Y'(X')$ ,  $Z'(X')$  を, 微分同相  $\pi': (\mathfrak{h}' \cap \mathfrak{p}) \oplus (\mathfrak{h}'^\perp \cap \mathfrak{p}) \ni (Y', Z') \mapsto e^{Y'} e^{Z'} \cdot o_K$  を用いて,  $X' \in \mathfrak{p}$  に対し,  $(Y'(X'), Z'(X')) = \pi'^{-1}(e^{X'} \cdot o_K)$  と定める.

#### 補題 1.6 の証明

主張は  $(X, \mathfrak{h})$  と  $(X', \mathfrak{h}')$  に対して対称的であるから,  $Y(\mathbf{R}X)$  が有界  $\implies Y'(\mathbf{R}X')$  が有界, のみを示せば十分である.

任意に  $r \in \mathbf{R}$  を取る.  $e^{rX'} \cdot o_K = e^{Y'(rX')} e^{Z'(rX')} \cdot o_K$  であり, 両辺に左から  $k^{-1}$  を掛けると,  $e^{rX} = e^{\text{Ad}(k^{-1})(Y'(rX'))} e^{\text{Ad}(k^{-1})(Z'(rX'))} \cdot o_K$  を得る. ここで  $Y'(rX') \in \mathfrak{h}' \cap \mathfrak{p}$ ,  $Z'(rX') \in \mathfrak{h}'^\perp \cap \mathfrak{p}$  であるから  $\text{Ad}(k^{-1})(Y'(rX')) \in \mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}$ ,  $\text{Ad}(k^{-1})(Z'(rX')) \in \mathfrak{h}^\perp \cap \mathfrak{p}$  である.

定理 1.2 により  $\pi$  は微分同相であるから任意の  $r \in \mathbf{R}$  に対して  $\text{Ad}(k^{-1})(Y'(rX')) = Y(rX)$  であるから,  $Y'(\mathbf{R}X) = \text{Ad}(k)(Y(\mathbf{R}X))$  であ

り,  $\text{Ad}(k)$  は有限次元空間の間の線型写像であるから有界性を保つ.

以上から補題 1.6 が示された. ■

$Z(\mathbf{R}X)$  の有界性については次の定理が知られており, 有界性の判定は Lie 環の言葉のみで行える.

**定理 1.7 [Kob97, Lemma 5.4]**

$X \in \mathfrak{p}$  に対し,  $\|Z(X)\| \geq \|X\| \sin \varphi(X, \mathfrak{h} \cap \mathfrak{p})$  である.

ここに  $\varphi(X, \mathfrak{h} \cap \mathfrak{p})$  は  $X$  と  $\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}$  の元がなす角度の最小値  $0 \leq \varphi(X, \mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}) \leq \frac{\pi}{2}$  であり,  $X \in \mathfrak{p} \setminus \mathfrak{h} \iff \varphi(X, \mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}) \neq 0$  である.

つまり  $X \in \mathfrak{p} \setminus \mathfrak{h}$  ならば  $\|Z(tX)\| \rightarrow \infty, |t| \rightarrow \infty$  である.

**1.2 予想 1.4 の観察:  $G = SU(1, 1), H = SO(1, 1)$  の場合**

$G = SU(1, 1), H = SO(1, 1) := \left\{ \begin{pmatrix} \cosh t & \sinh t \\ \sinh t & \cosh t \end{pmatrix} \mid t \in \mathbf{R} \right\}$  の場合に予想 1.4 が正しいことは直接計算により確かめられる.

**命題 1.8**  $G = SU(1, 1), H = SO(1, 1)$  のとき予想 1.4 は正しい.

**補題 1.9**  $\mathfrak{su}(1, 1)$  の Killing 形式から定まる Poincaré 円板  $G/K = \{x + \sqrt{-1}y \mid x^2 + y^2 < 1\}$  の計量は  $\frac{8(dx^2 + dy^2)}{(1 - x^2 - y^2)^2}$  である.

**補題 1.9 の証明**

$X' := \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \frac{\partial}{\partial x}, Y' := \begin{pmatrix} 0 & \sqrt{-1} \\ -\sqrt{-1} & 0 \end{pmatrix} = \frac{\partial}{\partial y}$  とすると,  $\|X'\|^2 = \|Y'\|^2 = 8, \langle X', Y' \rangle = 0$  であって,  $0 \in G'/K'$  で主張が成り立つ.

$k_\theta := \text{diag}(e^{\sqrt{-1}\theta}, e^{-\sqrt{-1}\theta}), a_r := \begin{pmatrix} \cosh r & \sinh r \\ \sinh r & \cosh r \end{pmatrix}$  とすると,

$$\begin{aligned} & g(d\tau(k_{\theta/2}a_r)(d\tau(k_{-\theta/2})X'), d\tau(k_{\theta/2}a_r)(d\tau(k_{-\theta/2})X')) \\ &= g(d\tau(k_{\theta/2}a_r)(d\tau(k_{-\theta/2})Y'), d\tau(k_{\theta/2}a_r)(d\tau(k_{-\theta/2})Y')) \\ &= 8 \\ & g(d\tau(k_{\theta/2}a_r)(d\tau(k_{-\theta/2})X'), d\tau(k_{\theta/2}a_r)(d\tau(k_{-\theta/2})Y')) = 0 \end{aligned}$$

なるような計量  $g$  が Killing 形式から誘導される計量であるが、それが主張の形であることを示せば良い (これらのベクトルが何を表しているかは図 2 参照).

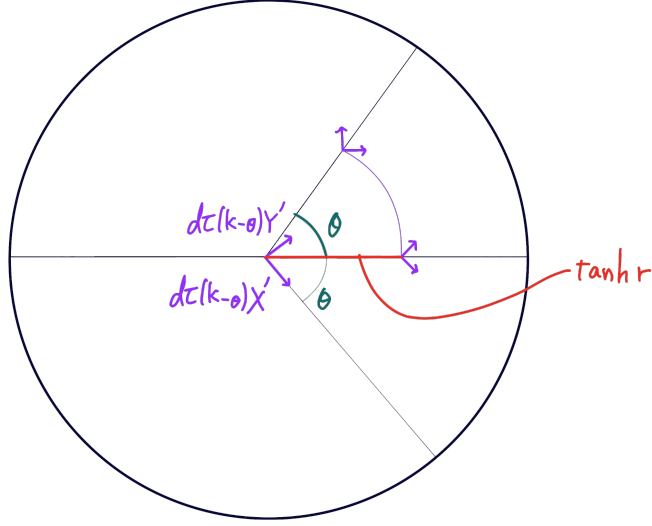


図 2

$t = 0$  の接ベクトルが  $d\tau(k_{\theta/2}a_r)d\tau(k_{-\theta/2})X'$  を与える曲線は  $\gamma_x(t) := e^{\sqrt{-1}\theta} \frac{\cosh r \cdot e^{-\sqrt{-1}\theta} \tanh t + \sinh r}{\sinh r \cdot e^{-\sqrt{-1}\theta} \tanh t + \cosh r}$  であるから,  $\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \gamma_x(t) = d\tau(k_{\theta/2}a_r)d\tau(k_{-\theta/2})X' = (1 - \tanh^2 r) \frac{\partial}{\partial x} = (1 - x^2 - y^2) \frac{\partial}{\partial x}$  である.

同様に  $t = 0$  の接ベクトルが  $d\tau(k_{\theta/2}a_r)d\tau(k_{-\theta/2})Y'$  を与える曲線は  $\gamma_y(t) := e^{\sqrt{-1}\theta} \frac{\cosh r \cdot e^{-\sqrt{-1}\theta} \sqrt{-1} \tanh t + \sinh r}{\sinh r \cdot e^{-\sqrt{-1}\theta} \sqrt{-1} \tanh t + \cosh r}$  であるから,  $\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \gamma_y(t) = d\tau(k_{\theta/2}a_r)d\tau(k_{-\theta/2})Y' = (1 - \tanh^2 r) \frac{\partial}{\partial y} = (1 - x^2 - y^2) \frac{\partial}{\partial y}$  である.

以上より  $g = \frac{8(dx^2 + dy^2)}{(1 - x^2 - y^2)^2}$  が示された. ■

命題 1.8 の証明

$k_\theta := \text{diag}(e^{\sqrt{-1}\theta}, e^{-\sqrt{-1}\theta})$ ,  $X_\theta := k_{\theta/2} \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} k_{-\theta/2}$  とすると,  $\mathfrak{p} \setminus \{0\} = \{tX_\theta \mid$



$t \in \mathbf{R}_{>0}$ ,  $0 \leq \theta \leq \pi$  である. この  $X_\theta$  と  $t \in \mathbf{R}$  に対して  $Y(tX_\theta) = s \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$  なる  $s \in \mathbf{R}$  を求める.



図 3

右の円の Euclid 距離での半径を  $R$  とし,  $e^{tX_\theta} \cdot o_K$  から  $H \cdot o_K$  への垂線の足の  $o_K$  からの Euclid 距離を  $h$  とするとき, 外側の青色の直角三角形に対して三平方の定理を用いて  $(h + R)^2 = R^2 + 1$  より  $R = \frac{1-h^2}{2h}$ ,  $R + h = \frac{1+h^2}{2h}$  を得る.

さらに下の紫色の三角形に対して余弦定理を用いて  $R^2 = (R + h)^2 + r^2 - 2(R + h) \cos \theta$  を得,  $\frac{2r \cos \theta}{r^2 + 1} = \frac{2h}{h^2 + 1} \cdots (1.1)$  を得る.

要確認: ここで補題 1.9 より  $\frac{r}{2\sqrt{2}} = \tanh 2\sqrt{2}t$ ,  $\frac{h}{2\sqrt{2}} = \tanh 2\sqrt{2}s$  であり (1.1) は  $\cos \theta \tanh \frac{t}{4\sqrt{2}} = \tanh \frac{s}{4\sqrt{2}}$  と書き直せる. したがって  $X_\theta$  に対して  $Y(\mathbf{R} X)$  が有界  $\iff |\cos \theta| \neq 1 \iff X \notin \mathfrak{h}$  である.

■

系 1.10  $G = SO(1, n)$ ,  $H = SO(1, k)$ ,  $1 \leq k \leq n - 1$  に対して予想 1.4 は正しい.

系 1.10 の証明

「 $e^X \cdot o_K$  と  $o_K$  を結ぶ直線」と  $H \cdot o_K$  で張られる超平面で Poincaré 球  $SO(1, n)/SO(n)$  を切った際の断面を考える.



図 4

この断面に現れるのは図 3 と同じであるから、同様の計算により系 1.10 を得る.

■

### 1.3 予想 1.4 の観察: 予想 1.4 はなぜこの形になったか

予想 1.4 と次の予想 1.11 は同値である.

**予想 1.11**  $\mathfrak{p}_{H,\text{bdd.}} = \{X \in \mathfrak{p} \mid [X, (\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p})] \neq \{0\} \text{ あるいは } X \perp (\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p})\}$

ここで似た予想として次の  $\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}$  を  $\mathfrak{h}$  に置き換えた予想が立てられる.

**予想 1.12**  $\mathfrak{p}_{H,\text{bdd.}} = \{X \in \mathfrak{p} \mid [X, \mathfrak{h}] \neq \{0\} \text{ あるいは } X \perp \mathfrak{h}\}$

しかし予想 1.12 には反例が存在する.

**補題 1.13**  $G = SL(3, \mathbf{R})$ ,  $Y_1 := \text{diag}(1, 1, -2)$ ,  $Y_2 := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ ,

$\mathfrak{h} = \mathbf{R} Y_1 \oplus \mathbf{R} Y_2$ ,  $X = \text{diag}(1, 0, -1)$  に対し,  $[X, \mathfrak{h}] \neq \{0\}$  であるが  $Y(\mathbf{R} X) = \mathbf{R} Y_1$  であり, 非有界である.

補題 1.13 の計算:

$\mathfrak{h}$  は可換 Lie 環であり,  $\mathfrak{g} = \mathfrak{sl}(3, \mathbf{R})$  の Cartan 対合  $\theta W := -{}^t W$  に対し  $\mathfrak{h} = \theta \mathfrak{h}$  である.

$[X, \mathfrak{h}] \neq 0$  は,  $[X, Y_2] \neq 0$  より従う.

ここで  $Z_1 := \text{diag}(1, -1, 0) \in \mathfrak{h}^\perp \cap \mathfrak{p}$  であり, 任意の  $t \in \mathbf{R}$  に対し,  $e^{2tX} = e^{tY_1} e^{tZ_1}$  であるから,  $Y(\mathbf{R} X) = \mathbf{R} Y_1$  となり, 補題 1.13 が示された.

補題 1.13 において  $X$  と  $\mathfrak{h}$  は,  $[X, \mathfrak{h}] \neq \{0\}$  だが  $[X, (\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p})] = \{0\}$  かつ  $X \not\perp (\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p})$  となるように取った.

つまり予想 1.12 の右辺を次の予想 1.14 のように少し弱めても補題 1.13 はその反例になっている.

予想 1.14  $\mathfrak{p}_{H, \text{bdd.}} = \{X \in \mathfrak{p} \mid [X, \mathfrak{h}] \neq \{0\} \text{ あるいは } X \perp (\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p})\}$

以上のことから予想 1.4 が立てられた.

## 2 具体例と主定理の証明

### 2.1 具体例: 実階数 1 の古典型単純 Lie 群

命題 2.1  $G = SO(1, n)$ ,  $SU(1, n)$ ,  $Sp(1, n)$ ,  $H = SO(1, 1)$ ,  $n \geq 2$  に対して予想 1.4 は正しい.

$G = Sp(1, 2)$ ,  $\mathfrak{h} = \mathbf{R} \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  の場合にのみ示す. その他の場合も全く同様の議論である.

命題 2.2  $G = Sp(1, 2)$ ,  $H = SO(1, 1)$ ,  $X \in \mathfrak{p}$  に対し,  $Y(\mathbf{R} X)$  が有界  $\iff X \in \mathfrak{p} \setminus \mathfrak{h}$  or  $X = 0$  である.

ただし,  $H$  は  $G$  の左上に入っている. すなわち,  $\text{Lie } H = \mathfrak{h} = \mathbf{R} A$ ,  $A := \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  とする.

記号と定義 **2.3**  $\mathbf{H}$  を四元数体とする.  $Sp(1, 2)/Sp(1) \times Sp(2) \simeq \{(z_1, z_2) \mid z_1, z_2 \in \mathbf{H}, |z_1|^2 + |z_2|^2 < 1\} =: \mathbf{H} \mathbb{H}^2$  である. これは自然表現  $Sp(1, 2) \curvearrowright \mathbf{H}^2$  の  ${}^t(1, 0, 0)$  軌道を考え, 第 2, 第 3 成分に第 1 成分の逆数を右からかけた空間が  $\mathbf{H} \mathbb{H}^2$  と微分同相であるためであり,  $Sp(1, 2) \curvearrowright \mathbf{H}^3$  の  ${}^t(1, 0, 0)$  軌道の点  $\begin{pmatrix} z_0 \\ z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}$  に対応する  $\mathbf{H} \mathbb{H}^2$

の点を  $\left[ \begin{pmatrix} z_0 \\ z_1 \\ z_2 \end{pmatrix} \right] = \left[ \begin{pmatrix} 1 \\ z_1 z_0^{-1} \\ z_2 z_0^{-1} \end{pmatrix} \right]$  と書く.

愚直な行列計算により, 次が示される.

補題 **2.4**  $\forall z, w \in \mathbf{H}$  に対し,  $\exp \begin{pmatrix} 0 & z & w \\ \bar{z} & 0 & 0 \\ \bar{w} & 0 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \cosh r & * & * \\ \frac{\bar{z}}{r} \sinh r & * & * \\ \frac{\bar{w}}{r} \sinh r & * & * \end{pmatrix}$ , ただし

$r := \sqrt{|z|^2 + |w|^2}$ , である.

命題 **2.2** の証明

$X = 0 \Rightarrow Y(\mathbf{R} X) = \{0\}$  と  $X \in \mathfrak{h} \setminus \{0\}$  のときに  $Y(\mathbf{R} X)$  が非有界であることは明らかであるから,  $X \notin \mathfrak{h}$  の場合にのみ議論すればよい. つまり  $X = \begin{pmatrix} 0 & z & w \\ \bar{z} & 0 & 0 \\ \bar{w} & 0 & 0 \end{pmatrix} \in \mathfrak{p} \setminus \mathfrak{h}$ ,  $z, w \in \mathbf{H}$  s.t.  $|z|^2 + |w|^2 = 1$  を任意に 1 つ固定して議論して一般性を失わない. このとき,  $X \in \mathfrak{p} \setminus \mathfrak{h}$  より  $\operatorname{Re} z \neq \pm 1$  であることに注意する ( $\operatorname{Re}: \mathbf{H} \ni a + bi + cj + dk \mapsto a \in \mathbf{R}$  とする).

$G$  の Cartan 対合を  $\Theta(g) = (g^*)^{-1}$  ( $g^*$  は  $g$  の共役転置) とするとき,  $\Theta(e^{Y(tX)} e^{Z(tX)}) \cdot o_K = e^{-Y(tX)} e^{-Z(tX)} \cdot o_K = \Theta(e^X) \cdot o_K = e^{-X} \cdot o_K$  より, 「 $Y(\mathbf{R} X)$  が非有界  $\iff Y(\mathbf{R} X) \subset \mathbf{R} A$  が上に非有界」である.

したがって,  $Y(\mathbf{R} X)$  が非有界であるとき, 列  $\{t_n \in \mathbf{R}\}_{n \in \mathbf{N}}$  で,  $s_n \rightarrow \infty$ ,  $n \rightarrow \infty$ , ただし  $Y(t_n X) = s_n A$ , なるものが存在する.

このとき,  $\{|t_n|\}_{n \in \mathbf{N}}$  が有界  $\iff \{e^{t_n X} \cdot o_K\}_{n \in \mathbf{N}}$  が有界ならば,  $G/K \ni$

$e^X \cdot o_K \mapsto (Y(X), Z(X)) \in (\mathfrak{h} \cap \mathfrak{p}) \oplus (\mathfrak{h}^\perp \cap \mathfrak{p})$ ,  $X \in \mathfrak{p}$  が微分同相であることから  $\{s_n\}_{n \in \mathbf{N}}$  も有界である. 従って対偶より  $\lim_{n \rightarrow \infty} s_n \rightarrow \infty$  ならば  $\lim_{n \rightarrow \infty} |t_n| \rightarrow \infty$  である.

補題 2.4 より,

$$\begin{aligned} e^{s_n A} e^{Z(t_n X)} \cdot o_K &= \begin{pmatrix} \cosh s_n & \sinh s_n & 0 \\ \sinh s_n & \cosh s_n & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{bmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ \pm \bar{z} \tanh |t_n| \\ \pm \bar{w} \tanh |t_n| \end{pmatrix} \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} \begin{pmatrix} \cosh s_n \pm \bar{z} \tanh |t_n| \sinh s_n \\ \sinh s_n \pm \bar{z} \tanh |t_n| \cosh s_n \\ \pm \bar{w} \tanh |t_n| \end{pmatrix} \end{bmatrix}, \end{aligned}$$

複号は  $t_n$  の符号  $\pm$  と同順, である. このとき  $\lim_{n \rightarrow \infty} \tanh s_n = 1 = \lim_{n \rightarrow \infty} \tanh |t_n|$  と  $\operatorname{Re} z \neq \pm 1$  に注意すると次を得る. 具体的な計算は後述する.

$$\lim_{n \rightarrow \infty} (\sinh s_n \pm \bar{z} \tanh |t_n| \cosh s_n)(\cosh s_n \pm \bar{z} \tanh |t_n| \sinh s_n)^{-1} = 1 \quad (2.1)$$

である.

したがって,  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbf{H} \mathbb{H}^2$  から  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbf{H} \mathbb{H}^2$  へのベクトルと,  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbf{H} \mathbb{H}^2$  から  $\begin{pmatrix} (\sinh s_n \pm \bar{z} \tanh |t_n| \cosh s_n)(\cosh s_n \pm \bar{z} \tanh |t_n| \sinh s_n)^{-1} \\ * \end{pmatrix} \in \mathbf{H} \mathbb{H}^2$  へのベクトルがなす Euclidean な内積の値を  $I_n$  とすると,  $\lim_{n \rightarrow \infty} I_n = 1$  である.

しかし,  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbf{H} \mathbb{H}^2$  から  $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbf{H} \mathbb{H}^2$  へのベクトルと,  $\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \end{pmatrix} \in \mathbf{H} \mathbb{H}^2$  から  $e^{W(t_n X)} \cdot o_K \in \mathbf{H} \mathbb{H}^2$  へのベクトルがなす Euclidean な内積の値  $J_n$  は,

$$W(t_n X) \in \left\{ \begin{pmatrix} 0 & z_1 & z_2 \\ \bar{z}_1 & 0 & 0 \\ \bar{z}_2 & 0 & 0 \end{pmatrix} \mid z_1, z_2 \in \mathbf{H}, \& \operatorname{Re} z_1 = 0 \right\} \text{ であることと, 補題 2.4}$$

から  $\operatorname{Re} J_n = 0$  となり,  $e^{s_n A} e^{Z(t_n X)} \cdot o_K = e^{t_n X} \cdot o_K \implies \lim_{n \rightarrow \infty} I_n = \lim_{n \rightarrow \infty} J_n = 1$  に矛盾する.

以上より「 $X \in \mathfrak{p} \setminus \mathfrak{h} \Rightarrow Y(\mathbf{R} X)$  有界」, したがって 命題 2.2 を得る. ■

命題 2.2 の計算:

$\lim_{n \rightarrow \infty} |(\sinh s_n \pm \bar{z} \tanh|t_n| \cosh s_n)(\cosh s_n \pm \bar{z} \tanh|t_n| \sinh s_n)^{-1} - 1| = 0$   
を示せば主張が得られる。具体的に計算すると、

$$\begin{aligned}
& \lim_{n \rightarrow \infty} |(\sinh s_n \pm \bar{z} \tanh|t_n| \cosh s_n)(\cosh s_n \pm \bar{z} \tanh|t_n| \sinh s_n)^{-1} - 1| \\
&= \lim_{n \rightarrow \infty} \left| \frac{(\tanh s_n \pm \bar{z} \tanh|t_n|)(1 \pm z \tanh|t_n| \tanh s_n)}{|(1 \pm \bar{z} \tanh|t_n| \tanh s_n)|^2} - 1 \right| \\
&= \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{|(\tanh s_n \pm \bar{z} \tanh|t_n|)z' - (1 \pm \bar{z} \tanh|t_n| \tanh s_n)z'|}{|(1 \pm \bar{z} \tanh|t_n| \tanh s_n)|^2}, \quad z' := 1 \pm z \tanh|t_n| \tanh s_n \\
&= \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{|(1 - \tanh s_n)(-1 \pm \bar{z} \tanh|t_n|)z'|}{|(1 \pm \bar{z} \tanh|t_n| \tanh s_n)|^2} \\
&= \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{|(1 - \tanh s_n)(-1 \pm \bar{z} \tanh|t_n|)|}{|(1 \pm \bar{z} \tanh|t_n| \tanh s_n)|}
\end{aligned}$$

であり、 $0 < \min|1 \pm \operatorname{Re} z| \leq |(1 \pm \bar{z} \tanh|t_n| \tanh s_n)| \leq \sqrt{2^2 + 1^2} = \sqrt{5}$  と  
 $\min\{|-1 \pm \operatorname{Re} z|\} \leq |-1 \pm \bar{z} \tanh|t_n|| \leq \sqrt{5}$  であることから、

$$\begin{aligned}
0 &= \lim_{n \rightarrow \infty} (1 - \tanh s_n) \frac{\min\{|-1 \pm \operatorname{Re} z|\}}{\sqrt{5}} \leq \lim_{n \rightarrow \infty} \frac{|(1 - \tanh s_n)(-1 \pm \bar{z} \tanh|t_n|)|}{|(1 \pm \bar{z} \tanh|t_n| \tanh s_n)|} \\
&\leq \lim_{n \rightarrow \infty} (1 - \tanh s_n) \frac{\sqrt{5}}{\min\{|1 \pm \operatorname{Re} z|\}} = 0
\end{aligned}$$

より、(2.1) が成り立つ。

## 2.2 $G$ の実階数が 1 の場合

**定理 2.5**  $G$  を実階数 1 の実半単純 Lie 群とすると、予想 1.4 が成り立つ。

**定理 2.6** [Hel01, p. 409, Theorem 3.1]

$\mathfrak{g} = \mathfrak{k} \oplus \mathfrak{p}$  を実半単純 Lie 環とその Cartan 対合  $\theta$  に対する Cartan 分解とし、 $\alpha, 2\alpha \in \Sigma(\mathfrak{g}, \mathfrak{a})$  と仮定する。このとき、 $X_\alpha, X_{2\alpha}, \theta X_\alpha, \theta X_{2\alpha}$  から生成される Lie 環  $\mathfrak{g}^*$  は  $\mathfrak{su}(2, 1)$  と同型である。

以下で定理 2.6 を示すための補題や記号を設定し、定理 2.6 を示す。

### 記号と定義 2.7

- $\mathfrak{a} \subset \mathfrak{g}$  を極大分裂可換代数、 $\mathfrak{m} := \mathfrak{z}_{\mathfrak{k}}(\mathfrak{a}) := \{W \in \mathfrak{k} \mid [W, \mathfrak{a}] = \{0\}\}$  とする。  
 $B$  を  $\mathfrak{g}$  の Killing 形式とする。

- $\Sigma(\mathfrak{g}, \mathfrak{a})$  を  $\mathfrak{a}$  に関する制限ルート系とする.  $\mathfrak{g}_\lambda$  を,  $\lambda \in \mathfrak{a}^*$  のルート空間とし,  $0 \neq X_\alpha \in \mathfrak{g}_\alpha$ ,  $0 \neq X_{2\alpha} \in \mathfrak{g}_{2\alpha}$  を任意に固定する.  $Y_\alpha := [\theta X_\alpha, X_{2\alpha}]$  とする.
- $A_\alpha \in \mathfrak{a}$  を, 任意の  $H \in \mathfrak{a}$  に対して  $B(H, A_\alpha) = \alpha(H)$  を満たす元とする.  
このとき, 任意の  $H \in \mathfrak{a}$  に対して  $B(H, [X_\alpha, \theta X_\alpha]) = \alpha(H)B(X_\alpha, \theta X_\alpha)$  より  $[X_\alpha, \theta X_\alpha] = B(X_\alpha, \theta X_\alpha)A_\alpha$  (同様に  $[Y_\alpha, \theta Y_\alpha] = B(Y_\alpha, \theta Y_\alpha)A_\alpha$ ,  $[X_{2\alpha}, \theta X_{2\alpha}] = 2B(X_{2\alpha}, \theta X_{2\alpha})A_\alpha$ ) である.
- $c_\alpha := \sqrt{\frac{-2}{\alpha(A_\alpha)B(X_\alpha, \theta X_\alpha)}}$ ,  $c_{2\alpha} := \sqrt{\frac{-2}{\alpha(A_\alpha)B(X_{2\alpha}, \theta X_{2\alpha})}}$  とする.  
また,  $X_\alpha^* := c_\alpha X_\alpha$ ,  $X_{2\alpha}^* := c_{2\alpha} X_{2\alpha}$ ,  $Y_\alpha^* := [\theta X_\alpha^*, X_{2\alpha}^*] = c_\alpha c_{2\alpha} Y_\alpha$ ,  $A_\alpha^* := \frac{1}{12\alpha(A_\alpha)} A_\alpha$  とする.

**補題 2.8**  $c := 2\alpha(A_\alpha)B(X_\alpha, \theta X_\alpha)$  とすると,  $[X_\alpha, Y_\alpha] = cX_{2\alpha}$  である. 特に  $0 \neq Y_\alpha \neq X_\alpha$  である.

証明略, Jacobi 恒等式と  $3\alpha \notin \Sigma(\mathfrak{g}, \mathfrak{a})$  による.

**補題 2.9**  $[X_\alpha, \theta Y_\alpha] \in \mathfrak{m} \setminus \{0\}$  である. 特に証明から  $[[X_\alpha, \theta Y_\alpha], X_\alpha] = -3\alpha(A_\alpha)B(X_\alpha, \theta X_\alpha)Y_\alpha$  がわかる.

**補題 2.9 の証明**

$Y_\alpha \in \mathfrak{g}_\alpha$  より  $[X_\alpha, \theta Y_\alpha] \in \mathfrak{m} + \mathfrak{a}$  であり, 任意の  $H \in \mathfrak{a}$  に対して  $B(H, [X_\alpha, \theta Y_\alpha]) = B([H, X_\alpha], Y_\alpha) = \alpha(H)B(X_\alpha, [X_\alpha, \theta X_{2\alpha}]) = \alpha(H)B([X_\alpha, X_\alpha], X_{2\alpha}) = 0$  であることより  $[X_\alpha, \theta Y_\alpha] \in \mathfrak{m}$  である.

さらに,  $[[\theta X_\alpha, Y_\alpha], X_\alpha] = -[[Y_\alpha, X_\alpha], \theta X_\alpha] - [[X_\alpha, \theta X_\alpha], Y_\alpha] = c[X_{2\alpha}, \theta X_\alpha] - B(X_\alpha, \theta X_\alpha)\alpha(A_\alpha)Y_\alpha = -cY_\alpha - B(X_\alpha, \theta X_\alpha)\alpha(A_\alpha)Y_\alpha = -3\alpha(A_\alpha)B(X_\alpha, \theta X_\alpha)Y_\alpha \neq 0$  より,  $\theta[\theta X_\alpha, Y_\alpha] = [X_\alpha, \theta Y_\alpha] \in \mathfrak{m} \setminus \{0\}$  である. ■

**補題 2.10**  $\mathbf{R} X_\alpha + \mathbf{R} Y_\alpha$  は  $\text{ad}_{\mathfrak{g}}([X_\alpha, \theta Y_\alpha])$  で不変である.

特に証明の途中で  $[[X_\alpha, \theta Y_\alpha], Y_\alpha] = -6\alpha(A_\alpha)^2 B(X_\alpha, \theta X_\alpha)B(X_{2\alpha}, \theta X_{2\alpha})X_\alpha$ ,  $[Y_\alpha, \theta Y_\alpha] = -2\alpha(A_\alpha)B(X_\alpha, \theta X_\alpha)B(X_{2\alpha}, \theta X_{2\alpha})A_\alpha$  がわかる.

**補題 2.10 の証明**

$[[X_\alpha, \theta Y_\alpha], Y_\alpha] \in \mathbf{R} X_\alpha$  を示せば, 補題 2.9 と併せて 補題 2.10 が従う.

$$\begin{aligned} [[X_\alpha, \theta Y_\alpha], Y_\alpha] &= -[[\theta Y_\alpha, Y_\alpha], X_\alpha] - [[Y_\alpha, X_\alpha], \theta Y_\alpha] = B(Y_\alpha, \theta Y_\alpha)\alpha(A_\alpha)X_\alpha + c[X_{2\alpha}, [X_\alpha, \theta X_{2\alpha}]] \\ &= B(Y_\alpha, \theta Y_\alpha)\alpha(A_\alpha)X_\alpha - c[X_\alpha, [\theta X_{2\alpha}, X_{2\alpha}]] - c[\theta X_{2\alpha}, [X_{2\alpha}, X_\alpha]] \end{aligned}$$

$$= B(Y_\alpha, \theta Y_\alpha) \alpha(A_\alpha) X_\alpha - c B(X_{2\alpha}, \theta X_{2\alpha}) \alpha(A_{2\alpha}) X_\alpha$$

であり ( $\bigodot$ )  $\mathfrak{g}_{3\alpha} = \{0\}$ ),  $A_{2\alpha} = 2A_\alpha$  であるから,

$$[[X_\alpha, \theta Y_\alpha], Y_\alpha] = B(Y_\alpha, \theta Y_\alpha) \alpha(A_\alpha) X_\alpha - 4\alpha(A_\alpha)^2 B(X_\alpha, \theta X_\alpha) B(X_{2\alpha}, \theta X_{2\alpha}) X_\alpha$$

を得る.

$$\begin{aligned} \text{さらに, } B(Y_\alpha, \theta Y_\alpha) &= B(Y_\alpha, [X_\alpha, \theta X_{2\alpha}]) = -B([X_\alpha, Y_\alpha], \theta X_{2\alpha}) = \\ &= -2\alpha(A_\alpha) B(X_\alpha, \theta X_\alpha) B(X_{2\alpha}, \theta X_{2\alpha}) \end{aligned}$$

であるから, 最終的に

$$\begin{aligned} [[X_\alpha, \theta Y_\alpha], Y_\alpha] &= B(Y_\alpha, \theta Y_\alpha) \alpha(A_\alpha) X_\alpha - 4\alpha(A_\alpha)^2 B(X_\alpha, \theta X_\alpha) B(X_{2\alpha}, \theta X_{2\alpha}) X_\alpha \\ &= -6\alpha(A_\alpha)^2 B(X_\alpha, \theta X_\alpha) B(X_{2\alpha}, \theta X_{2\alpha}) X_\alpha \end{aligned}$$

を得る. ■

**補題 2.11**  $[[X_\alpha, \theta Y_\alpha], X_{2\alpha}] = 0$  である.

証明略. 補題 2.8–2.10 と Jacobi 恒等式による.

**補題 2.12**  $[Y_\alpha, \theta X_{2\alpha}] = 2\alpha(A_\alpha) B(X_{2\alpha}, \theta X_{2\alpha}) \theta X_\alpha$  である.

証明略. Jacobi 恒等式を用いて与式を変形し計算することによる.

**定理 2.6 の証明**

補題 2.8–2.12 より,  $\mathfrak{g}^* = \mathfrak{g}_0^* \oplus \mathfrak{g}_\alpha^* \oplus \mathfrak{g}_{-\alpha}^* \oplus \mathfrak{g}_{2\alpha}^* \oplus \mathfrak{g}_{-2\alpha}^*$ , ただし  $\mathfrak{g}_0^* := \mathbf{R} A_\alpha \oplus \mathbf{R} [X_\alpha, \theta Y_\alpha]$ ,  $\mathfrak{g}_\alpha^* := \mathbf{R} X_\alpha \oplus \mathbf{R} Y_\alpha$ ,  $\mathfrak{g}_{-\alpha}^* := \mathbf{R} \theta X_\alpha \oplus \mathbf{R} \theta Y_\alpha$ ,  $\mathfrak{g}_{2\alpha}^* := \mathbf{R} X_{2\alpha}$ ,  $\mathfrak{g}_{-2\alpha}^* := \mathbf{R} \theta X_{2\alpha}$ , がわかる.

非自明な  $\mathfrak{g}^*$  の Lie 括弧の関係として,  $[X_\alpha^*, Y_\alpha^*] = -4X_{2\alpha}^*$  (by 補題 2.8),  $[X_\alpha^*, [X_\alpha^*, \theta Y_\alpha^*]] = -6Y_\alpha^*$  (by 補題 2.9),  $[X_\alpha^*, \theta X_\alpha^*] = -24A_\alpha^*$  (by def.),  $[X_\alpha^*, X_{2\alpha}^*] = 0$  ( $\because \mathfrak{g}_{3\alpha} = 0$ ),  $[X_\alpha^*, \theta X_{2\alpha}^*] = \theta Y_\alpha^*$ ,  $[Y_\alpha^*, X_{2\alpha}^*] = 0$  (by 補題 2.11),  $[Y_\alpha^*, \theta X_{2\alpha}^*] = -4\theta X_\alpha^*$  (by 補題 2.12),  $[Y_\alpha^*, \theta Y_\alpha^*] = -96A_\alpha^*$  (by 補題 2.10),  $[Y_\alpha^*, [X_\alpha^*, \theta Y_\alpha^*]] = 24X_\alpha^*$  (by 補題 2.10),  $[[X_\alpha^*, \theta Y_\alpha^*], X_{2\alpha}^*] = [[X_\alpha^*, \theta Y_\alpha^*], \theta X_{2\alpha}^*] = 0$  (by 補題 2.12),  $[X_{2\alpha}^*, \theta X_{2\alpha}^*] = -48A_\alpha^*$  が存在する (残りの関係式はこの両辺に  $\theta$  をつけることで得られる).



$\mathfrak{g}^*$  と  $\mathfrak{su}(2, 1)$  の対応を,

$$\begin{aligned} X_\alpha^* &\leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 \end{pmatrix}, & X_{2\alpha}^* &\leftrightarrow \begin{pmatrix} \sqrt{-1} & 0 & -\sqrt{-1} \\ 0 & 0 & 0 \\ \sqrt{-1} & 0 & -\sqrt{-1} \end{pmatrix}, \\ \theta X_\alpha^* &\leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 \\ 0 & -1 & 0 \end{pmatrix}, & \theta X_{2\alpha}^* &\leftrightarrow \begin{pmatrix} \sqrt{-1} & 0 & \sqrt{-1} \\ 0 & 0 & 0 \\ -\sqrt{-1} & 0 & -\sqrt{-1} \end{pmatrix}, \\ Y_\alpha^* &\leftrightarrow -2 \begin{pmatrix} 0 & \sqrt{-1} & 0 \\ \sqrt{-1} & 0 & -\sqrt{-1} \\ 0 & \sqrt{-1} & 0 \end{pmatrix}, & \theta Y_\alpha^* &\leftrightarrow \begin{pmatrix} 0 & \sqrt{-1} & 0 \\ \sqrt{-1} & 0 & \sqrt{-1} \\ 0 & -\sqrt{-1} & -0 \end{pmatrix}, \\ A_\alpha^* &\leftrightarrow \frac{1}{12} \begin{pmatrix} 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}, & [X_\alpha, \theta Y_\alpha^*] &\leftrightarrow -4 \begin{pmatrix} \sqrt{-1} & 0 & 0 \\ 0 & -2\sqrt{-1} & 0 \\ 0 & 0 & \sqrt{-1} \end{pmatrix} \end{aligned}$$

でつけ、この対応が Lie 環としての同型であること（上の関係式が満たされること）を愚直に計算して、定理 2.6 が示せる。

■

**補題 2.13**  $\Sigma(\mathfrak{g}, \mathfrak{a}) = \{\pm\alpha\}$  の場合、 $0 \neq X_\alpha \in \mathfrak{g}_\alpha$ 、 $\theta X_\alpha$  により生成される部分 Lie 環  $\mathfrak{g}'$  は  $\mathfrak{su}(1, 1)$  と同型である。

上の補題より、 $G$  が実階数 1 ならば、 $\Sigma(\mathfrak{g}, \mathfrak{a}) = \{\pm\alpha\}$  あるいは  $\Sigma(\mathfrak{g}, \mathfrak{a}) = \{\pm\alpha, 2\pm\alpha\}$  であるから、任意の  $Y \in \mathfrak{h} \setminus \{0\}$  と任意の  $X \in \mathfrak{p} \setminus \mathfrak{h}$  を固定したとき、 $X, Y$  を含む部分 Lie 環  $\mathfrak{g}' \subset \mathfrak{g}$  で、 $\mathfrak{g}' \simeq \mathfrak{su}(1, 2)$  か  $\mathfrak{g}' \simeq \mathfrak{su}(1, 1)$  なるものが存在する。

### 2.2.1 補足: 定理 2.5 の微分幾何的側面

**定義 2.14** [Ebe72a, Definition 1.3]

$M$  が完備かつ非正曲率をもつ 1-連結 Riemann 多様体であるとき、 $M$  を Hadamard 多様体といい、Hadamard 多様体  $M$  が visibility manifold であるとは、 $\forall p \in M, \forall \varepsilon > 0$  に対し、ある  $r(p, \varepsilon) > 0$  が存在して、測地線  $\gamma: [t_0, t_1] \rightarrow X$  が  $d_M(p, \gamma(t)) \geq r(p, \varepsilon)$ 、 $\forall t \in [t_0, t_1]$  ならば、 $\angle_p(\gamma(t_0), \gamma(t_1)) \leq \varepsilon$  であることである。

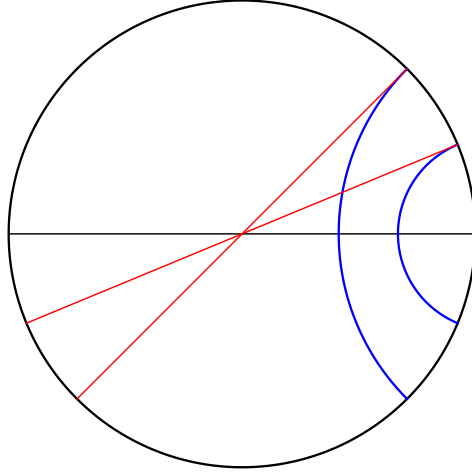


図 5: visibility manifold のイメージ

定理 2.15 [BH99, p. 296, 9.33 Theorem], originally [Ebe72b, Theorem 4.1]

$\exists C \subset M$  s.t.  $M = \bigcup_{\text{cpt.}} \{f(C) \mid f \in \text{Isom}(M)\}$  なる Hadamard 多様体  $M$  に対し、次は同値である。

- (i)  $M$  は visibility manifold である。
- (ii) 全測地的な部分 Riemann 多様体  $M' \subset M$  で  $\mathbf{R}^2$  と等長同型なものが存在しない。

ここで Riemann 対称空間は Hadamard 多様体であり、定理 2.15 の (ii) は  $G$  の実階数が 1 以下であることと同値である。したがって  $G$  の実階数が 1 の場合  $G/K$  は visibility manifold であり、 $G = SU(1, 2)$ ,  $H = SO(1, 1)$  の場合の証明と全く同様にして背理法により予想 1.4 が示される。

## 2.3 $G$ が実階数 1 の群の直積の場合

### 参考文献

- [Ber88] J. N. Bernstein, *On the support of Plancherel measure*, J. Geom. Phys., Vol. 5, n. 4, 1988, pp. 663–710
- [BBE85] W. Ballmann, M. Brin and P. Eberlein, *Structure of manifolds of*

- nonpositive curvature. I*, Ann. of Math. (2), Vol. 122, No. 1, 1985, pp. 171–203
- [**BH99**] M. R. Bridson and A. Haefliger, *Metric Spaces of Non-Positive Curvature*, Grundlehren der mathematischen Wissenschaften, Vol. 319, Springer, 1999
- [**Borel–Ji**] A. Borel and L. Ji, *Compactifications of Symmetric and Locally Symmetric Spaces*, Mathematics: Theory & Applications, Birkhäuser Boston, 2006
- [**Ebe72a**] P. Eberlein, *Geodesic Flows on Negatively Curved Manifolds I*, Ann. of Math. (2), Vol. 95, pp. 492–510, 1972
- [**Ebe72b**] P. Eberlein, *Geodesic Flow in Certain Manifolds without Conjugate Points*, Trans. Amer. Math. Soc., Vol. 167, pp. 151–70, 1972
- [**EO73**] P. Eberlein and B. O’Neill, *Visibility Manifolds*, Pacific J. Math., Vol. 46, No. 1, 1973, pp. 45–109
- [**Hel84**] S. Helgason, *Groups and Geometric Analysis—Integral Geometry, Invariant Differential Operators, and Spherical Functions*, Mathematical Surveys and Monographs, Vol. 83, AMS, 1984
- [**Hel01**] S. Helgason, *Differential Geometry, Lie Groups, and Symmetric Spaces*, GSM, Vol. 34, AMS, 2001
- [**Kob89**] T. Kobayashi, *Proper action on a homogeneous space of reductive type*, Math. Ann., Vol. 285, Issue. 2, 1989, pp. 249–263.
- [**Kob97**] T. Kobayashi, *Invariant measures on homogeneous manifolds of reductive type*, J. Reine Angew. Math., Vol. 1997, No. 490–1, 1997, pp. 37–54