

# ゼミノート #3

## Stable Curves

七条彰紀

2018 年 5 月 28 日

[1] 2.C,D を中心に stable curve について記述する.

### 1 Motivation: To Get Modular Compactification of $\mathcal{M}_g$ .

G.I.T. によって  $\mathcal{M}_g$  を得る方法では, Hilbert scheme  $\mathcal{H}_{2(g-1)n,g,N}^{\dagger 1}$  の開集合  $K$  を用いて  $\mathcal{M}_g = K/PGL(N+1, \mathbb{C})$  として  $\mathcal{M}_g$  を得た.

そこで compactification of  $\mathcal{M}_g$  (ここでは  $\mathcal{M}_g$  を開集合として含む projective scheme over  $\mathbb{Z}$ ) を得る方法として,  $K$  の  $\mathcal{H}_{2(g-1)n,g,N}$  での閉包を取って  $PGL_{N+1}(\mathbb{C})$  で割る, ということが思いつく. しかしこれでは moduli space が得られない. moduli space を得るためには,  $K$  を含む集合  $\tilde{K}$  の商  $\tilde{K}/PGL_{N+1}(\mathbb{C})$  をとらなくてはならない. これらの包含関係は  $K \subset \tilde{K} \subset \text{cl}_{\mathcal{H}}(K)$  となる.

$\tilde{K}$  でなく  $\tilde{K}$ , という制限が必要な理由は次のように説明される: 次のような  $(s:t) \in \mathbb{P}_{\mathbb{C}}^1 - \{(0:1), (1:0)\} =: B$  でパラメトライズされる family of smooth curves を考える.

$$C_{(a,b)}: s^3y^2z = s^3x^3 - st^2axz - t^3bz^3 \quad \text{where } a, b \in \mathbb{C}, (s:t) \neq (0:1), (1:0)$$

$j$ -invariant を計算すると, これは fiberwise trivial family (session1A2A 参照) になっている. また, この曲線族  $C_{(a,b)}$  は  $a, b$  の値を変えることで任意の楕円曲線を含むものに成る. 今 family  $:: C_{(a,b)} \rightarrow B$  があるから, coarse moduli space の定義より, morphism  $:: \phi: B \rightarrow \overline{\mathcal{M}}_g$  が存在する. 今,  $\overline{\mathcal{M}}_g$  は projective (over  $\mathbb{Z}$ ) であるから, proper ([2] Thm II.4.9). なので  $B = \mathbb{P}_{\mathbb{C}}^1 - \{(0:1), (1:0)\} \rightarrow \overline{\mathcal{M}}_g$  は  $\bar{\phi}: \mathbb{P}^1 \rightarrow \overline{\mathcal{M}}_g$  へ拡張される<sup>†2</sup>. そこで  $\bar{\phi}$  の  $t=0$  における fiber を考えると, 明らかにこれは cuspidal curve  $:: y^2z = x^3$  である. これは rational curve であり, 他の fiber と同型でない. 他の fiber は全て同型であったから, この family では jump phenomenon が発生している. したがって moduli space を得るためには, cuspidal curve に対応する点を  $K$  に (そして  $\mathcal{M}_g$  に) 付け加えてはならない. この意味で cuspidal curve は楕円曲線の “bad degeneration” と呼べる.

では jump phenomenon が発生しないような “good degeneration” は何か, というと, これが stable curve である. Deligne と Mumford が stable curve を定義し, 研究した.

3A, 4A

<sup>†1</sup>  $N = (2n-1)(g-1) - 1$ .

<sup>†2</sup> 証明の概略: criterion of properness を用いて  $\text{Spec } \mathcal{O}_{\mathbb{A}^1, \zeta} \rightarrow \overline{\mathcal{M}}_g$  を  $\text{Spec } \mathcal{O}_{\mathbb{A}^1, t} \rightarrow \overline{\mathcal{M}}_g$  に拡張し, これらが  $\phi$  と貼り合わせられることを射の一意性から述べる. <https://math.stackexchange.com/questions/1540201>, <http://lovelylittlelemmas.rjprojects.net/properness-and-completeness-of-curves/> を参照のこと.

## 2 Definition.

### 定義 2.1 (Stable Curve)

stable curve とは、以下を満たす曲線 (scheme of dimension 1 over  $\mathbb{C}$ ) である.

1. 完備 (=proper),
2. 連結,
3. (存在すれば) 特異点は 2 重点 (node) のみ,
4. 自己同型群が有限位数.

まったく同様に stable  $n$ -pointed curve も定義できる.

### 定義 2.2

stable  $n$ -pointed curve とは、以下を満たす曲線  $C$  (scheme of dimension 1 over  $\mathbb{C}$ )

1. 完備 (=proper),
2. 連結,
3. (存在すれば) 特異点は 2 重点 (node) のみ,

と,  $n$  個の互いに異なる  $C$  の点  $p_1, \dots, p_n$  の組  $(C, p_1, \dots, p_n)$  であって,  $\sigma(p_i) = p_i$  を満たすような自己同型  $\sigma: C \rightarrow C$  が成す群が有限群であるものである.

関連して semi-stable (pointed) curve と unstable (pointed) curve の概念がある. これは「自己同型群が有限群」であるという条件をゆるめたもので, 「自己同型群が簡約群 (reductive group)」とする. reductive group は G.I.T. の文脈で現れる概念である.

なお, [2] II, Thm8.19 では smooth projective variety の birational invariant であることのみ証明されているが, stable curve についても genus は不変量である

### 定理 2.3

coarse moduli space of stable curves (resp. stable  $n$ -pointed curves)  $:: \overline{\mathcal{M}}_g$  (resp.  $\overline{\mathcal{M}}_{g,n}$ ) が存在し, これは projective variety である.

さらに, Node を  $\delta$  個以上もつ stable curve に対応する点の集合は, pure codimension  $\delta$  であることが知られている. 特にこのことから, stable curve は多くとも  $3g - 3$  個の node しか持てないことが分かる.

## 3 Example

### 例 3.1

次の  $\mathbb{A}^1$  上の family を考える.

$$C_t: y^2 z = x(x-1)(x-t) \text{ where } t \in \mathbb{A}^1.$$

$t \neq 0, 1$  の時,  $C_t$  は楕円曲線である. また, 任意の  $\mathbb{C}$  上の楕円曲線はこの family のいずれかの fiber と同型である. すなわち, fiberwise trivial family ではない. そして  $t = 0, 1$  の時  $C_t$  は stable curve となっている.

実際, (TODO: 証明)

$$4 \quad \Delta = \overline{\mathcal{M}}_g - \mathcal{M}_g$$

5 (Semi-)Stable Reduction.

## 参考文献

- [1] Joe Harris and Ian Morrison. *Moduli of Curves (Graduate Texts in Mathematics)*. Springer, 1998 edition, 8 1998.
- [2] Robin Hartshorne. *Algebraic Geometry (Graduate Texts in Mathematics. 52)*. Springer, 1st ed. 1977. corr. 8th printing 1997 edition, 4 1997.