

位相的場の理論 ノート

高間俊至

2024 年 5 月 11 日

目次

第 1 章	粒子の統計性	4
1.1	1 粒子の経路積分	4
1.2	2 つの同種粒子	6
1.2.1	粒子の配位	6
1.2.2	配位空間上の経路	7
1.2.3	経路積分による量子化	8
1.3	同種粒子多体系	9
1.3.1	$D = 2$ の場合：組み紐群	10
1.3.2	$D = 3$ の場合：対称群	10
1.3.3	経路積分の構成	11
1.3.4	1 次元表現（可換な例）	11
1.3.5	より高次元の表現（非可換な場合）	11
第 2 章	Chern-Simons 理論の導入	13
2.1	Charge-Flux composite	13
2.1.1	Aharonov-Bohm 効果	13
2.1.2	Charge-Flux composite としてのエニオン	14
2.1.3	トーラス上のエニオンの真空	14
2.2	可換 Chern-Simons 理論の経験的導入	15
2.2.1	ゲージ不変性	15
2.2.2	運動方程式	16
2.2.3	プロパゲーター	16
2.2.4	真空中の可換 Chern-Simons 理論	17
2.2.5	正準量子化	17
2.3	非可換 Chern-Simons 理論の経験的導入	17
2.3.1	ゲージ不変性	18
2.3.2	Chern-Simons 作用	19
2.4	古典的ゲージ理論の数学	19
2.4.1	主束と内部対称性の定式化	20
2.4.2	Lie 群の指数写像と基本ベクトル場	31
2.4.3	主束の接続	43
2.4.4	同伴ベクトル束上の共変微分	48

2.4.5	局所接続形式とゲージ場	58
2.4.6	水平持ち上げ	65
2.4.7	主束上の曲率形式	69
2.4.8	曲率形式の局所表示と場の強さ	75
2.4.9	同伴ベクトル束上の接続とその局所表示	77
2.4.10	同伴ベクトル束上の曲率とその局所表示	81
2.4.11	ホロノミー	84
2.4.12	ゲージ理論	86
2.5	特性類と Chern-Simons 形式	86
2.5.1	Lie 代数上の不変多項式	86
2.5.2	Chern-Weil 理論	87
2.5.3	主束とベクトル束	91
2.5.4	色々な不変多項式	93
2.5.5	特性類のホモトピー論的扱い	97
2.5.6	Chern-Simons 形式	97
第 3 章	位相的場の理論	98
3.1	モノイダル圏	98
3.1.1	モノイダル圏の定義	98
3.1.2	組紐付きモノイダル圏	100
3.1.3	閉圏・コンパクト圏・ダガー圏	101
3.1.4	モノイダル関手	104
3.2	TQFT の定義	105
3.2.1	Atiyah の公理系	105
3.3	連続な高次対称性	107
3.3.1	通常対称性	108
3.3.2	連続的高次対称性	113
3.3.3	対称性の自発的破れ	116
3.3.4	高次対称性の自発的破れ	121
3.3.5	高次対称性の Coleman-Mermin-Wagner の定理	122
3.3.6	対称性のアノマリー	123
3.3.7	高次対称性のアノマリー	127
3.4	離散的な高次対称性	128
3.4.1	離散的ゲージ理論	129
付録 A	結び目理論入門	130
付録 B	ベクトル場の話	131
B.1	接束	133
B.2	ベクトル場の定義	135
B.2.1	C^∞ 関数の微分としてのベクトル場	137

B.2.2	ベクトル場と C^∞ 写像	139
B.2.3	Lie ブラケット	141
B.3	積分曲線とフロー	142
B.3.1	積分曲線	142
B.3.2	フロー	146
B.3.3	完備なベクトル場	152
B.4	Lie 微分	153
B.5	C^∞ ベクトル束	156
付録 C	QFT ミニマム	159
C.1	経路積分	159
付録 D	C^∞ 多様体の話	161
D.1	沈めこみ・はめ込み・埋め込み	161
D.1.1	局所微分同相写像	166
D.1.2	ランク定理	168
D.1.3	C^∞ 埋め込み	174
D.2	部分多様体	175
D.3	Sard の定理	175
参考文献		176

第 1 章

粒子の統計性

この章は [1, Chapter3, 4] に相当する。この章では同種の多粒子系の経路積分による量子化を考察し、粒子の統計性と配位空間のホモトピー論の関係性を調べる。特に、プロパゲーターの合成則を充たす経路積分の測度と配位空間の基本群のユニタリ表現の対応を考察し、 $2+1$ 次元の同種 N 粒子系においてエニオンの統計性が生じ得ることを確かめる。なお、本章ではまだ場の量子化は行わない。

1.1 1 粒子の経路積分

\mathbb{R}^D 内を運動する非相対論的 1 粒子の軌跡 $\mathbf{x}(t)$ を与える。時刻 t_i に \mathbf{x}_i を出発し、時刻 t_f に \mathbf{x}_f に到達しているとする。

この系を量子力学的に捉えてみる。時刻 t_i に状態 $|\mathbf{x}_i\rangle$ にあった系が時刻 t_f に状態 $|\mathbf{x}_f\rangle$ にある遷移振幅はプロパゲーター (propagator) と呼ばれるが、それは系の時間発展を表すユニタリ演算子 $\hat{U}(t_f, t_i)$ を用いて

$$\langle \mathbf{x}_f | \hat{U}(t_f, t_i) | \mathbf{x}_i \rangle \quad (1.1.1)$$

と書かれる^{*1}。プロパゲーターが計算されると、系の波動関数 $\psi(\mathbf{x}, t) := \langle \mathbf{x} | \psi(t) \rangle$ の時間発展が次のようにしてわかる：

$$\begin{aligned} \psi(\mathbf{x}_f, t_f) &= \langle \mathbf{x}_f | \psi(t_f) \rangle \\ &= \langle \mathbf{x}_f | \hat{U}(t_f, t_i) | \psi(t_i) \rangle \\ &= \int_{\mathbb{R}^D} d^D \mathbf{x}_i \langle \mathbf{x}_f | \hat{U}(t_f, t_i) | \mathbf{x}_i \rangle \langle \mathbf{x}_i | \psi(t_i) \rangle \\ &= \int_{\mathbb{R}^D} d^D \mathbf{x}_i \langle \mathbf{x}_f | \hat{U}(t_f, t_i) | \mathbf{x}_i \rangle \psi(\mathbf{x}_i, t_i) \end{aligned}$$

従って、初期条件が与えられてかつ任意の時刻を繋ぐプロパゲーターが計算できれば系の時間発展が全てわかったことになる。そして Feynman の経路積分 (path integral) による量子化とは、今考えている系の古典的作用

$$S[\mathbf{x}(t)] = \int_{t_i}^{t_f} dt L[\mathbf{x}(t), \dot{\mathbf{x}}(t), t]$$

^{*1} 状態ケット $|\mathbf{x}\rangle$ は Schrödinger 表示である。

と、量子的なプロパゲーター (1.1.1) との間に

$$\langle \mathbf{x}_f | \hat{U}(t_f, t_i) | \mathbf{x}_i \rangle = \mathcal{N} \sum_{\mathbf{x}(t) \text{ s.t. } \mathbf{x}(t_i)=\mathbf{x}_i, \mathbf{x}(t_f)=\mathbf{x}_f} e^{iS[\mathbf{x}(t)]/\hbar} \quad (1.1.2)$$

の関係があることを主張するものである。

いま考えている系のハミルトニアンが

$$\hat{H}(\hat{\mathbf{p}}, \hat{\mathbf{x}}) = \frac{\hat{\mathbf{p}}^2}{2m} + V(\hat{\mathbf{x}})$$

と書かれる場合に (1.1.2) が成り立っていることを確認する。Schrödinger 方程式より時間発展演算子は

$$\hat{U}(t_f, t_i) = e^{-i\hat{H}(t_f-t_i)/\hbar}$$

である。十分大きな n に対して $\varepsilon := (t_f - t_i)/n$ とおくとことで時間間隔 $[t_i, t_f]$ を

$$[t_i, t_f] = [t_i, t_i + \varepsilon] \cup [t_i + \varepsilon, t_i + 2\varepsilon] \cup \cdots \cup [t_i + (n-1)\varepsilon, t_f]$$

のように分割し、 $t_k := t_i + k\varepsilon$ ($k = 0, 1, \dots, n$) とおく*2。このとき ε は微小なので、 $\forall \mathbf{x}_k \in \mathbb{R}^D$ に対して

$$\begin{aligned} \langle \mathbf{x}_{k+1} | \hat{U}(t_{k+1}, t_k) | \mathbf{x}_k \rangle &= \langle \mathbf{x}_{k+1} | e^{-i\hat{H}\varepsilon/\hbar} | \mathbf{x}_k \rangle \\ &\approx \langle \mathbf{x}_{k+1} | \mathbf{x}_k \rangle - \frac{i\varepsilon}{\hbar} \langle \mathbf{x}_{k+1} | \hat{H} | \mathbf{x}_k \rangle \\ &= \delta^D(\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k) - \frac{i\varepsilon}{\hbar} \left(\langle \mathbf{x}_{k+1} | \frac{\hat{\mathbf{p}}}{2m} | \mathbf{x}_k \rangle + V(\mathbf{x}_k) \delta^D(\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k) \right) \\ &= \int \frac{d^D \mathbf{p}}{(2\pi)^D} e^{i\mathbf{p} \cdot (\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k)/\hbar} \left(1 - \frac{i\varepsilon}{\hbar} H(\mathbf{p}, \mathbf{x}_k) \right) \\ &\approx \int \frac{d^D \mathbf{p}}{(2\pi)^D} e^{i\mathbf{p} \cdot (\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k)/\hbar} e^{-i\varepsilon H(\mathbf{p}, \mathbf{x}_k)/\hbar} \end{aligned}$$

が成り立つ。ここに、4 行目以降に登場する $H(\mathbf{p}, \mathbf{x}_k)$ は演算子ではなく c 数である。従って*3、

$$\begin{aligned} \langle \mathbf{x}_f | \hat{U}(t_f, t_i) | \mathbf{x}_i \rangle &= \langle \mathbf{x}_f | e^{-i\hat{H}n\varepsilon/\hbar} | \mathbf{x}_i \rangle \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} \int \left(\prod_{k=1}^{n-1} d^D \mathbf{x}_k \right) \prod_{k=1}^{n-1} \langle \mathbf{x}_{k+1} | e^{-i\hat{H}\varepsilon/\hbar} | \mathbf{x}_k \rangle \\ &= \lim_{\substack{n \rightarrow \infty \\ \text{i.e. } \varepsilon \rightarrow 0}} \int \left(\prod_{k=1}^{n-1} \frac{d^D \mathbf{x}_k d^D \mathbf{p}_k}{(2\pi)^D} \right) \exp \left\{ \frac{i}{\hbar} \varepsilon \sum_{k=1}^{n-1} \left(\mathbf{p}_k \cdot \frac{\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k}{\varepsilon} - H(\mathbf{p}_k, \mathbf{x}_k) \right) \right\} \quad (1.1.3) \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} \int \left(\prod_{k=1}^{n-1} \frac{d^D \mathbf{x}_k d^D \mathbf{p}_k}{(2\pi)^D} \right) \exp \left\{ \frac{i}{\hbar} \int_{t_i}^{t_f} dt (\mathbf{p} \cdot \dot{\mathbf{x}} - H(\mathbf{p}, \mathbf{x})) \right\} \\ &=: \int [d^D \mathbf{x} d^D \mathbf{p}] \exp \left\{ \frac{i}{\hbar} \int_{t_i}^{t_f} dt (\mathbf{p} \cdot \dot{\mathbf{x}} - H(\mathbf{p}, \mathbf{x})) \right\} \end{aligned}$$

*2 定義から $t_i = t_0, t_f = t_n$ である。

*3 実は、(1.1.3) から次の行への移行は、厳密には単に記号的なものだと考えるべきである。というのも、 \mathbf{x}_k ($k = 1, \dots, n-1$) はそれぞれ独立に \mathbb{R}^D を動くので、 $(\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k)/\varepsilon$ は発散しても良いのである。つまり、次の行の $\dot{\mathbf{x}} := \lim_{\varepsilon \rightarrow 0} (\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k)/\varepsilon$ は単に記号としてこう書いているだけに過ぎない。この件に関しては [2, 第 1 章, p.23] に言及がある。旧版には書いていないので注意。

ただし $\int [d^D \mathbf{x} d^D \mathbf{p}] := \lim_{n \rightarrow \infty} \int \left(\prod_{k=1}^{n-1} \frac{d^D \mathbf{x}_k d^D \mathbf{p}_k}{(2\pi)^D} \right)$ は経路積分の測度である．ハミルトニアン \mathcal{H} の \mathbf{p} 依存性は運動項のみなので，(1.1.3) において \mathbf{p}_k 積分を先に実行することができる：

$$\begin{aligned} \langle \mathbf{x}_f | \hat{U}(t_f, t_i) | \mathbf{x}_i \rangle &= \lim_{\substack{n \rightarrow \infty \\ \text{i.e. } \varepsilon \rightarrow 0}} \int \left(\prod_{k=1}^{n-1} \frac{d^D \mathbf{x}_k d^D \mathbf{p}_k}{(2\pi)^D} \right) \\ &\quad \exp \left\{ \frac{i}{\hbar} \varepsilon \sum_{k=1}^{n-1} \left(-\frac{1}{2m} \left(\mathbf{p}_k - m \frac{\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k}{\varepsilon} \right)^2 + \frac{m}{2} \left(\frac{\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k}{\varepsilon} \right)^2 - V(\mathbf{x}_k) \right) \right\} \\ &= \lim_{\substack{n \rightarrow \infty \\ \text{i.e. } \varepsilon \rightarrow 0}} \int \left(\prod_{k=1}^{n-1} \left(\frac{m\hbar}{2\pi i \varepsilon} \right)^{D/2} d^D \mathbf{x}_k \right) \exp \left\{ \frac{i}{\hbar} \varepsilon \sum_{k=1}^{n-1} \left(\frac{m}{2} \left(\frac{\mathbf{x}_{k+1} - \mathbf{x}_k}{\varepsilon} \right)^2 - V(\mathbf{x}_k) \right) \right\} \\ &= \lim_{n \rightarrow \infty} \int \left(\prod_{k=1}^{n-1} \left(\frac{m\hbar}{2\pi i \varepsilon} \right)^{D/2} d^D \mathbf{x}_k \right) \exp \left\{ \frac{i}{\hbar} \int_{t_i}^{t_f} dt \left(\frac{m}{2} \dot{\mathbf{x}}^2 - V(\mathbf{x}) \right) \right\} \\ &=: \int [d^D \mathbf{x}] \exp \left\{ \frac{i}{\hbar} \int_{t_i}^{t_f} L[\mathbf{x}(t), \dot{\mathbf{x}}(t)] dt \right\} \end{aligned}$$

これがまさに求めたい形 (1.1.2) である．

1.2 2つの同種粒子

次に， $D(\geq 2)$ 次元 Euclid 空間^{*4} \mathbb{R}^D 内に2つの同種粒子が存在する量子系 \mathcal{H} を考える．簡単のためこの節では粒子の内部自由度はないとする．

1.2.1 粒子の配位

この系における粒子の配位 (configuration) を記述する方法を考察しよう．いま，*coincidences* と呼ばれる集合を $\Delta := \{(\mathbf{x}, \mathbf{x}) \mid \mathbf{x} \in \mathbb{R}^D\}$ で定義する．内部自由度がないという仮定により，勝手な1つの $(\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2) \in (\mathbb{R}^D)^2 \setminus \Delta$ に対応する \mathcal{H} の元が一意に定まる．それを $|\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2\rangle \in \mathcal{H}$ と書こう^{*5}．ここで，いわゆる粒子の不可弁別性により2つのケット $|\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2\rangle, |\mathbf{x}_2, \mathbf{x}_1\rangle$ が同じ物理状態^{*6}を表していることに注意する．このため，集合 $(\mathbb{R}^D)^2 \setminus \Delta$ の上の同値関係 \sim を

$$\sim \stackrel{\text{def}}{\iff} (\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2) \sim (\mathbf{x}_2, \mathbf{x}_1)$$

と定義し，**配位空間** (configuration space) \mathcal{C} としては^{*7}商集合 $((\mathbb{R}^D)^2 \setminus \Delta) / \sim$ を選ぶのが良い^{*8}．

^{*4} つまり，空間の Riemann 計量の成分は δ_{ij} であるとする．

^{*5} 写像 $|\cdot\rangle : (\mathbb{R}^D)^2 \rightarrow \mathcal{H}$ は全単射ではある．

^{*6} すなわち，Hilbert 空間の元としては $U(1)$ 位相がかかるという違いしかない．

^{*7} 写像 $\mathcal{C} \rightarrow \mathcal{H}, [(\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2)] \mapsto |\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2\rangle$ は代表元の取り方に依存するので well-defined でないが，この写像は \mathcal{C} から Hilbert 空間 \mathcal{H} の射線 (ray) 全体が成す集合への写像だと思うことで well-defined な全単射になる． \mathcal{C} のことを配位空間と呼ぶのはこのためだと思われる．

^{*8} というよりも実は，位相幾何学においては位相空間 \mathcal{C} のことを \mathbb{R}^D の2次の **(unordered) configuration space** と呼ぶ ([https://en.wikipedia.org/wiki/Configuration_space_\(mathematics\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Configuration_space_(mathematics)))． \mathbb{R}^D を一般の位相空間に置き換えても良い．

以降では、同値類^a $[(\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2)] \in \mathcal{C}$ の代表元として

$$y_1^1 < y_2^1$$

$$\text{または } y_1^1 = y_2^1, y_1^2 < y_2^2$$

$$\text{または } \dots$$

$$\text{または } y_1^1 = y_2^1, \dots, y_1^{D-1} = y_2^{D-1}, y_1^D < y_2^D$$

を充たす $(\mathbf{y}_1, \mathbf{y}_2) \in [(\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2)]$ を使う.

^a $(\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2) \in (\mathbb{R}^D)^2 \setminus \Delta$ の \sim による同値類を $[(\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2)]$ と書く.

1.2.2 配位空間上の経路

この系を経路積分によって量子化する際、積分すべき経路とは配位空間 \mathcal{C} 上の連続曲線、すなわち連続写像 $l: [t_i, t_f] \rightarrow \mathcal{C}$ のことである. 始点 $l(t_i) = [(\mathbf{x}_{1i}, \mathbf{x}_{2i})] =: \mathbf{x}_i$ および終点 $l(t_f) = [(\mathbf{x}_{1f}, \mathbf{x}_{2f})] =: \mathbf{x}_f$ を固定した経路全体がなすホモトピー集合を $\Pi\mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_f)$ と書こう. $\forall \mathbf{x}_i, \mathbf{x}_m, \mathbf{x}_f \in \mathcal{C}$ に対して、 \mathbf{x}_i と \mathbf{x}_m を繋ぐ経路 l_0 と \mathbf{x}_m と \mathbf{x}_f を繋ぐ経路 l_1 の積と呼ばれる \mathbf{x}_i と \mathbf{x}_f を繋ぐ経路 $l_1 \cdot l_0$ を

$$(l_1 \cdot l_0)(t) := \begin{cases} l_0(2t - t_i), & t \in [t_i, \frac{t_i+t_f}{2}] \\ l_1(2t - t_f), & t \in [\frac{t_i+t_f}{2}, t_f] \end{cases}$$

と定義し、 \mathbf{x}_f から \mathbf{x}_i へむかう逆の経路を

$$(l^{-1})(t) := l(t_i + t_f - t)$$

と定義する. このとき、ホモトピー類の well-defined な積が

$$\begin{aligned} *: \Pi\mathcal{C}(\mathbf{x}_m, \mathbf{x}_f) \times \Pi\mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_m) &\longrightarrow \Pi\mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_f), \\ ([l_1], [l_0]) &\longmapsto [l_1 \cdot l_0] \end{aligned}$$

と定義され、以下の性質を充たす.

補題 1.1:

$\forall \mathbf{x}_i, \mathbf{x}_m, \mathbf{x}_n, \mathbf{x}_f \in \mathcal{C}$ に対して以下が成り立つ:

(1) $\forall [l_0] \in \Pi\mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_m), \forall [l_1] \in \Pi\mathcal{C}(\mathbf{x}_m, \mathbf{x}_n), \forall [l_2] \in \Pi\mathcal{C}(\mathbf{x}_n, \mathbf{x}_f)$ に対して

$$([l_2] * [l_1]) * [l_0] = [l_2] * ([l_1] * [l_0])$$

(2) 定数写像 $[t_i, t_f] \rightarrow \mathcal{C}, t \mapsto \mathbf{x}$ のホモトピー類を $\mathbb{1}_{\mathbf{x}}$ と書くとき、 $\forall [l] \in \Pi\mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_f)$ に対して

$$[l] * \mathbb{1}_{\mathbf{x}_i} = \mathbb{1}_{\mathbf{x}_f} * [l]$$

(3) $\forall [l] \in \Pi\mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_f)$ に対して

$$[l^{-1}] * [l] = \mathbb{1}_{\mathbf{x}_i}, \quad [l] * [l^{-1}] = \mathbb{1}_{\mathbf{x}_f}$$

つまり、始点と終点がつながっていさえすれば、集合 $\Pi\mathcal{C} := \bigcup_{\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_f \in \mathcal{C}} \Pi\mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_f)$ は積 $*$ に関して群のよう
に振る舞う^{*9}。特に $\mathbf{x}_i = \mathbf{x}_f = \mathbf{x}$ のとき $\Pi\mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_f)$ は**基本群** (fundamental group) または 1 次**のホモト
ピー群**と呼ばれ、 $\pi_1(\mathcal{C}, \mathbf{x})$ と書かれる。

補題 1.2:

基本群は群である。

証明 始点と終点が一致しているので、 $\forall [l_0], [l_1] \in \pi_1(\mathcal{C}, \mathbf{x})$ に対して積 $[l_0] * [l_1]$ が定義されている。 ■

今考えている系に関して言えば、群 $\pi_1(\mathcal{C}, \mathbf{x})$ の位数は $\forall \mathbf{x} \in \mathcal{C}$ に対して常に 2 であり、 \mathbb{Z}_2 と同型である。

1.2.3 経路積分による量子化

配位空間 \mathcal{C} 上の始点と終点をそれぞれ $[(\mathbf{x}_{1i}, \mathbf{x}_{2i})] =: \mathbf{x}_i$, $[(\mathbf{x}_{1f}, \mathbf{x}_{2f})] =: \mathbf{x}_f$ に固定する。時刻 t_i から t_f
までの系の時間発展演算子を $\hat{U}(t_f, t_i)$ と書くと、プロパゲーターは素朴に

$$\begin{aligned} \langle \mathbf{x}_{1f}, \mathbf{x}_{2f} | \hat{U}(t_f, t_i) | \mathbf{x}_{1i}, \mathbf{x}_{2i} \rangle &= \mathcal{N} \sum_{l \in \{ \text{ct. maps } [t_i, t_f] \rightarrow \mathcal{C} \}} e^{iS[l]/\hbar} \\ &= \mathcal{N} \left(\sum_{l \text{ s.t. } [l]=+1} + \sum_{l \text{ s.t. } [l]=-1} \right) e^{iS[l]/\hbar} \end{aligned} \quad (1.2.1)$$

と計算される。これは以下の 2 つの性質を充たさねばならない：

- $\hat{U}(t_f, t_i)$ はユニタリ演算子
- 時刻 $\forall t_m \in [t_i, t_f]$ に対して、

$$\langle \mathbf{x}_{1f}, \mathbf{x}_{2f} | \hat{U}(t_f, t_i) | \mathbf{x}_{1i}, \mathbf{x}_{2i} \rangle = \int d\mathbf{x}_{1m} d\mathbf{x}_{2m} \langle \mathbf{x}_{1f}, \mathbf{x}_{2f} | \hat{U}(t_f, t_m) | \mathbf{x}_{1m}, \mathbf{x}_{2m} \rangle \langle \mathbf{x}_{1m}, \mathbf{x}_{2m} | \hat{U}(t_m, t_i) | \mathbf{x}_{1i}, \mathbf{x}_{2i} \rangle \quad (1.2.2)$$

逆に (1), (2) を充たすような (1.2.1) の最右辺には他の可能性もある。それは例えば

$$\begin{aligned} &\langle \mathbf{x}_{1f}, \mathbf{x}_{2f} | \hat{U}(t_f, t_i) | \mathbf{x}_{1i}, \mathbf{x}_{2i} \rangle \\ &= \mathcal{N} \left(\sum_{l \text{ s.t. } [l]=+1} - \sum_{l \text{ s.t. } [l]=-1} \right) e^{iS[l]/\hbar} \end{aligned} \quad (1.2.3)$$

^{*9} $\Pi\mathcal{C}$ は位相空間 \mathcal{C} の**基本垂群** (fundamental groupoid) と呼ばれる。

である。というのも、このとき ΠC の積の性質（補題 1.1）および \mathbb{Z}_2 との類似から

$$\begin{aligned}
& \int d\mathbf{x}_{1m} d\mathbf{x}_{2m} \langle \mathbf{x}_{1f}, \mathbf{x}_{2f} | \hat{U}(t_f, t_m) | \mathbf{x}_{1m}, \mathbf{x}_{2m} \rangle \langle \mathbf{x}_{1m}, \mathbf{x}_{2m} | \hat{U}(t_m, t_i) | \mathbf{x}_{1i}, \mathbf{x}_{2i} \rangle \\
& \propto \int d\mathbf{x}_{1m} d\mathbf{x}_{2m} \left(\sum_{l_{m \rightarrow f} \text{ s.t. } [l_{m \rightarrow f}] = +1} - \sum_{l_{m \rightarrow f} \text{ s.t. } [l_{m \rightarrow f}] = -1} \right) e^{iS[l_{m \rightarrow f}]/\hbar} \left(\sum_{l_{i \rightarrow m} \text{ s.t. } [l_{i \rightarrow m}] = +1} - \sum_{l_{i \rightarrow m} \text{ s.t. } [l_{i \rightarrow m}] = -1} \right) e^{iS[l_{i \rightarrow m}]/\hbar} \\
& = \int d\mathbf{x}_{1m} d\mathbf{x}_{2m} \left(\sum_{[l_{m \rightarrow f}] = +1} \sum_{[l_{i \rightarrow m}] = -1} e^{i(S[l_{m \rightarrow f}] + S[l_{i \rightarrow m}])/\hbar} + \sum_{[l_{m \rightarrow f}] = -1} \sum_{[l_{i \rightarrow m}] = -1} e^{i(S[l_{m \rightarrow f}] + S[l_{i \rightarrow m}])/\hbar} \right) \\
& \quad - \int d\mathbf{x}_{1m} d\mathbf{x}_{2m} \left(\sum_{[l_{m \rightarrow f}] = +1} \sum_{[l_{i \rightarrow m}] = -1} e^{i(S[l_{m \rightarrow f}] + S[l_{i \rightarrow m}])/\hbar} + \sum_{[l_{m \rightarrow f}] = -1} \sum_{[l_{i \rightarrow m}] = +1} e^{i(S[l_{m \rightarrow f}] + S[l_{i \rightarrow m}])/\hbar} \right) \\
& = \int d\mathbf{x}_{1m} d\mathbf{x}_{2m} \sum_{[l_{m \rightarrow f} \cdot l_{i \rightarrow m}] = +1} e^{iS[l_{m \rightarrow f} \cdot l_{i \rightarrow m}]/\hbar} - \int d\mathbf{x}_{1m} d\mathbf{x}_{2m} \sum_{[l_{m \rightarrow f} \cdot l_{i \rightarrow m}] = -1} e^{iS[l_{m \rightarrow f} \cdot l_{i \rightarrow m}]/\hbar} \\
& = \left(\sum_{l_{i \rightarrow f} \text{ s.t. } [l_{i \rightarrow f}] = +1} - \sum_{l_{i \rightarrow f} \text{ s.t. } [l_{i \rightarrow f}] = -1} \right) e^{iS[l_{i \rightarrow f}]/\hbar}
\end{aligned}$$

が成り立ち (2) が充たされるのである。ただし、2 つめの等号で $S[l_{m \rightarrow f}] + S[l_{i \rightarrow m}] = S[l_{m \rightarrow f} \cdot l_{i \rightarrow m}]$ を使った。(1.2.3) はフェルミオンの経路積分を表す。

1.3 同種粒子多体系

次に $D(\geq 2)$ 次元 Euclid 空間 \mathbb{R}^D 内に N 個の同種粒子が存在する量子系 \mathcal{H} を考える。簡単のためこの節でも粒子の内部自由度はないとし、粒子の生成・消滅は考えない。

経路積分による量子化では、2 粒子の場合と同様の議論ができる。まず配位空間 \mathcal{C} は、集合 $(\mathbb{R}^D)^N \setminus \Delta$ の上の同値関係

$$\sim \stackrel{\text{def}}{\iff} (\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, \dots, \mathbf{x}_N) \sim (\mathbf{x}_{\sigma(1)}, \mathbf{x}_{\sigma(2)}, \dots, \mathbf{x}_{\sigma(N)}), \quad \forall \sigma \in \mathfrak{S}_N$$

による^{*10}商集合 $((\mathbb{R}^D)^N \setminus \Delta) / \sim$ として定義される。積分すべき経路のホモトピー類は基本垂群 ΠC をなす。また、経路の世界線^{*11}を考えることでこれは $D+1$ 次元空間を動く、互いに交わらない N 本の曲線とみなすこともできる。適当な基点 $\mathbf{x} \in (\mathbb{R}^D)^N \setminus \Delta$ を取ってきて基本群 $\pi_1(\mathcal{C}, \mathbf{x})$ を考えれば良い。

1.3.1 $D = 2$ の場合：組み紐群

^{*10} \mathfrak{S}_N は N 次の対称群。従って一つの同値類は $N!$ 個の $(\mathbb{R}^D)^N \setminus \Delta$ の元からなる。 \mathfrak{S}_N の作用による軌道空間と見ても良い。

^{*11} つまり、 $D+1$ 次元の粒子の軌跡。

空間次元が $D = 2$ の場合, $\pi_1(\mathcal{C}, \mathbf{x})$ は (Artin の) **組み紐群** (braid group) B_N と呼ばれる.

定義 1.1: 組み紐群 (代数的)

語 (word) $\{\sigma_1, \dots, \sigma_{N-1}\}$ で生成され, 関係式

$$\begin{aligned} \sigma_i \sigma_{i+1} \sigma_i &= \sigma_{i+1} \sigma_i \sigma_{i+1} & 1 \leq i \leq N-2 \\ \sigma_i \sigma_j &= \sigma_j \sigma_i & |i-j| > 1, 1 \leq i, j \leq N-1 \end{aligned}$$

を満たす群を **Artin の組み紐群** (Artin braid group), もしくは単に**組み紐群** (braid group) と呼ぶ.

B_N の代数的な定義 1.1 と, 位相幾何学的な定義 $\pi_1(\mathcal{C}, \mathbf{x})$ が同型であることは, 例えば [3] に証明がある. 生成元 σ_i を図として表示するとわかりやすい. この場合, B_N の積とは単に組み紐を下から上へ^{*12}繋げることに他ならない.

図 1.1: B_4 の生成元の表示. [1, p.29, Fig. 3.4] より引用.

組み紐不変量として特に重要なのが**巻き付き数** (winding number) である:

$$W := (\# \text{ of overcrossings}) - (\# \text{ of undercrossings})$$

1.3.2 $D = 3$ の場合: 対称群

空間次元が $D = 3$ の場合, $\pi_1(\mathcal{C}, \mathbf{x})$ の様子は $D = 2$ の場合と大きく異なる.

命題 1.1:

S^1 の \mathbb{R}^3 への任意の 2 つの埋め込みは, それらを \mathbb{R}^4 への埋め込みと見做すことで同位になる.

命題 1.1 により, $D = 3$ のとき $\pi_1(\mathcal{C}, \mathbf{x}) = \mathfrak{S}_N$ であることが分かる.

^{*12} 文献によって上下がまちまちである.

1.3.3 経路積分の構成

$N = 2$ の場合と同様に考える．経路積分の終点と始点を $\{\mathbf{x}\}_i, \{\mathbf{x}\}_f \in \mathcal{C}$ に固定する．まず簡単のため $\{\mathbf{x}\}_i = \{\mathbf{x}\}_f =: \{\mathbf{x}\}$ とすると,

$$\langle \{\mathbf{x}\}_f | \hat{U}(t_f, t_i) | \{\mathbf{x}\}_i \rangle = \mathcal{N} \sum_{[l] \in \pi_1(\mathcal{C}, \{\mathbf{x}\})} \rho([l]) \sum_{m \in [l]} e^{iS[m]/\hbar}$$

とすれば条件 (1.2.2) が充たされる．ただしユニタリ性の条件を充たすため, 群準同型 $\rho: \pi_1(\mathcal{C}, \{\mathbf{x}\}) \rightarrow \text{GL}(V)$ は基本群 $\pi_1(\mathcal{C}, \{\mathbf{x}\})$ の ユニタリ表現 にとる．

1.3.4 1次元表現 (可換な例)

まず ρ が $\pi_1(\mathcal{C}, \{\mathbf{x}\})$ の 1次元ユニタリ表現である場合を考える．つまり, 群準同型 $\rho: \pi_1(\mathcal{C}, \{\mathbf{x}\}) \rightarrow \text{U}(1)$ としてあり得るものを全て列挙することを試みる．

【例 1.3.1】2 + 1 次元の場合

$\pi_1(\mathcal{C}, \{\mathbf{x}\}) = B_N$ である． $N - 1$ 個の $\text{U}(1)$ の元の組 $\{g_1, \dots, g_{N-1}\}$ であって定義 1.1 の関係式を充たすものを見つければ良い． $\text{U}(1)$ は可換群なので 2 つ目の関係式は常に成り立つ．1 つ目の関係式が成り立つ必要十分条件は $g_1 = g_2 = \dots = g_{N-1} = e^{i\theta}$ ($\theta \in \mathbb{R}$ は任意) である． $1 \leq i \leq N - 1$ に対して $W(\sigma_i) = 1$ であることから,

$$\rho_\theta(g) := e^{i\theta W(g)} \quad (\forall \theta \in \mathbb{R})$$

によって全ての表現が尽くされた．

- $\theta = 0$ のとき $\rho_\theta: g \mapsto 1$ であり, **ボゾン**
- $\theta = \pi$ のとき $\rho_\theta: g \mapsto (-1)^{W(g)}$ であり, **フェルミオン**
- 他の $\theta \in \mathbb{R}$ に対応する ρ_θ による統計性は**エニオン** (anyons), もしくは**分数統計** (fractional statistics) と呼ばれる．特に $\text{U}(1)$ が可換群なので**可換エニオン** (abelian anyons) という．

【例 1.3.2】3 + 1 次元の場合

$\pi_1(\mathcal{C}, \{\mathbf{x}\}) = \mathfrak{S}_N$ である．定義 1.1 の関係式に $\sigma_i^2 = 1$ を追加したものが \mathfrak{S}_N の Coxeter presentation となる．つまり, 【例 1.3.1】において $\theta = 0, \pi$ の場合のみがあり得る．これはボゾンとフェルミオンであり, $N = 2$ の場合に考察した例の一般化になっている．

1.3.5 より高次元の表現 (非可換な場合)

粒子の内部自由度を考慮しよう．具体的には, $D(\geq 2)$ 次元 Euclid 空間 \mathbb{R}^D 内に N 個の同種粒子が存在する量子系 \mathcal{H} において内部自由度を指定する添字集合 \mathcal{I} が存在して, 写像

$$|\cdot\rangle: ((\mathbb{R}^D)^N \setminus \Delta) \times \mathcal{I} \longrightarrow \mathcal{H}, ((\mathbf{x}), i) \longmapsto |\{\mathbf{x}\}; i\rangle$$

が全単射となるような状況を考える^{*13}。このとき $\forall \{\mathbf{x}\}_i, \{\mathbf{x}\}_f \in \mathcal{C}, \forall i, j \in \mathcal{I}$ に対するプロパゲーター

$$\langle \{\mathbf{x}\}_f; i | \hat{U}(t_f, t_i) | \{\mathbf{x}\}_i; j \rangle = \mathcal{N} \sum_{[l] \in \pi_1(\mathcal{C}, \{\mathbf{x}\})} [\rho([l])]_{ij} \sum_{m \in [l]} e^{iS[m]/\hbar}$$

を計算する必要がある。ここに、 $\#\mathcal{I} = M < \infty$ のとき群準同型

$$\rho: \pi_1(\mathcal{C}, \{\mathbf{x}\}) \longrightarrow \mathrm{U}(M) \subset \mathrm{GL}(\mathbb{C}, M)$$

は $\pi_1(\mathcal{C}, \{\mathbf{x}\})$ の M 次元ユニタリ表現であり、 $[\rho([l])]_{ij}$ というのは $M \times M$ ユニタリ行列 $\rho([l])$ の第 (i, j) 成分という意味である。一方 $\#\mathcal{I} = \infty$ のとき ρ は無限次元表現となる。

【例 1.3.3】2 + 1 次元の場合

特に空間次元が $D = 2$ のとき、 ρ は B_N の M 次元ユニタリ表現である。このような統計性を持つ粒子のことを**非可換エニオン** (nonabelian anyon) と呼ぶ^a。

^a $\mathrm{U}(M)$ が非可換群なので

【例 1.3.4】3 + 1 次元の場合

特に空間次元が $D = 3$ のとき、 ρ は \mathfrak{S}_N の M 次元ユニタリ表現である。このような統計性を持つ粒子のことを **parastatistics** と呼ぶが、実は暗に存在する付加的な制約のせいでボゾンかフェルミオン、もしくはいくつか内部自由度が追加されるかしか許されることが示されている [4, Appendix B]。このことについては後述する。しかし、粒子の描像を捨てて弦を考えるなどすると「面白い」例が得られるかもしれない。

^{*13} ややこしいが、定義域を同値関係で割る前なので (\mathbf{x}) と表記した。

第 2 章

Chern-Simons 理論の導入

この章は [1, Chapter4, 5] に相当する.

2.1 Charge-Flux composite

2.1.1 Aharonov-Bohm 効果

空間を表す多様体を Σ と書く. 電荷 q を持つ 1 つの粒子からなる系を考えよう. この系に静磁場をかけたとき, 粒子の古典的作用は自由粒子の項 S_0 と, 粒子と場の結合を表す項とに分かれる:

$$S[l] = S_0[l] + q \int_{t_i}^{t_f} dt \dot{\mathbf{x}} \cdot \mathbf{A} = S_0[l] + q \int_l d\mathbf{x} \cdot \mathbf{A}$$

ただし $l: [t_i, t_f] \rightarrow \Sigma$ は粒子の軌跡を表す.

ここで, いつもの 2 重スリットを導入する. 粒子が $\mathbf{x}_i = \mathbf{x}(t_i)$ から出発して $\mathbf{x}_f = \mathbf{x}(t_f)$ に到達するとき, これらの 2 点を結ぶ経路全体の集合 $\mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_t)$ のホモトピー類は, スリット 1, 2 を通る経路それぞれでちょうど 2 つある. i.e. プロパゲーターは経路積分によって

$$\sum_{l \in \mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_t) \text{ s.t. slit 1}} e^{iS_0[l]/\hbar + i(q/\hbar) \int_l d\mathbf{x} \cdot \mathbf{A}} + \sum_{l \in \mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_t) \text{ s.t. slit 2}} e^{iS_0[l]/\hbar + i(q/\hbar) \int_l d\mathbf{x} \cdot \mathbf{A}}$$

と計算される. 第 1 項と第 2 項の位相差は, 片方の経路の逆をもう片方に足すことでできる閉曲線 ∂S について

$$\exp \left[\frac{iq}{\hbar} \oint_{\partial S} d\mathbf{x} \cdot \mathbf{A} \right] = \exp \left[\frac{iq}{\hbar} \int_S d\mathbf{S} \cdot (\nabla \times \mathbf{A}) \right] = \exp \left[\frac{iq}{\hbar} \Phi_S \right]$$

となる^{*1}.

- (1) 磁束が $\Phi_0 = 2\pi\hbar/q$ の整数倍の時は, 位相シフトがない場合と物理的に区別がつかない.
- (2) 実は, 静止した電荷の周りに磁束を動かしても全く同じ位相シフトが引き起こされる [5].

^{*1} 粒子が侵入できない領域にのみ磁場がかかっているとする. なお, 粒子の配位空間が単連結でないことが本質的に重要である. このとき, 領域 S をホモトピーで 1 点に収縮することで, 無限に細い管状の磁束 (flux tube) の概念に到達する.

2.1.2 Charge-Flux composite としてのエニオン

荷電粒子と無限に細い磁束管 (flux tube) が互いに束縛し合って近接しているものを考える。この対を 2 次元系における、 (q, Φ) なるチャージを持つ 1 つの粒子と見做してみよう。

さて、粒子 $i (= 1, 2)$ がチャージ (q, Φ) を持つとしよう。この 2 つの同種粒子の配位空間の基本群は前章の議論から \mathbb{Z}_2 であり、

- (1) 粒子 1 を 2 の周りに 1 周させる操作
- (2) 粒子の交換を 2 回行う操作

の 2 つが同じホモトピー類に属することがわかる。故に、これら 2 つの操作で得られる位相シフトは等しい。操作 (1) による位相シフトは AB 効果によるもので、 $e^{2iq\Phi/\hbar}$ である*2。故に、この粒子が 1 回交換することによって得られる位相シフトは $e^{iq\Phi/\hbar}$ であるが、これは $\theta = q\Phi/\hbar$ なる可換エニオンの統計性である。

次に、エニオンのフュージョン (fusion) を経験的に導入する。これは、エニオン $(q_1, \Phi_1), (q_2, \Phi_2)$ が「融合」してエニオン $(q_1 + q_2, \Phi_1 + \Phi_2)$ になる、と言うものであり、今回の場合だと電荷、磁束の保存則に由来すると考えることができる。エニオン (q, Φ) と $(-q, -\Phi)$ がフュージョンすると $I := (0, 0)$ になるだろう。この I をエニオンの真空とみなし*3、 $(-q, -\Phi)$ のことを (q, Φ) の反エニオン (anti-anyon) と見做す。反エニオンをエニオンの周りに一周させたときの位相シフトが $e^{-2i\theta}$ になることには注意すべきである。

2.1.3 トーラス上のエニオンの真空

トーラス $T^1 := S^1 \times S^1$ の上のエニオン系の基底状態 (真空) を考える。

トーラスには非自明なサイクルがちょうど 2 つあるので、それらを C_1, C_2 とおく。そして系の時間発展演算子のうち、次のようなものを考える：

\hat{T}_1 ある時刻に C_1 の 1 点において粒子-反粒子対を生成し、それらを C_1 上お互いに反対向きに動かし、有限時間経過後に C_1 の対蹠点で対消滅させる。

\hat{T}_2 ある時刻に C_2 の 1 点において粒子-反粒子対を生成し、それらを C_2 上お互いに反対向きに動かし、有限時間経過後に C_2 の対蹠点で対消滅させる。

\hat{T}_1, \hat{T}_2 は非可換であり、基底状態への作用を考える限り、フュージョンダイアグラムと braiding の等式から

$$\hat{T}_2 \hat{T}_1 = e^{-i2\theta} \hat{T}_1 \hat{T}_2 \quad (2.1.1)$$

が成り立つことが分かる。然るに、基底状態が張る部分空間に制限すると $[T_1, H] = [T_2, H] = 0$ なので*4、基底状態が縮退していることがわかる。

さて、 T_i はユニタリなので、 $T_1 |\alpha\rangle = e^{i\alpha} |\alpha\rangle$ とおける。この時 (2.1.1) より

$$T_1(T_2 |\alpha\rangle) = e^{i(\alpha+2\theta)} T_2 |\alpha\rangle$$

*2 2 がつくのは、粒子 1 の q が粒子 2 の Φ の周りを 1 周する AB 効果だけでなく、粒子 1 の Φ が粒子 2 の q の周りを 1 周する AB 効果の寄与があるからである。一般に、粒子 i のチャージが (q_i, Φ_i) ならば $e^{i(q_1\Phi_2 + q_2\Phi_1)/\hbar}$ の位相シフトが起こる。

*3 しかし、 I のことは粒子として捉える。

*4 基底状態 $|0\rangle$ と $\hat{T}_1 |0\rangle$ は同じエネルギーである。

である。つまり、 $|\alpha\rangle$ が基底状態ならば $|\alpha + 2\theta\rangle = T_2 |\alpha\rangle$ もまた基底状態である。この操作を続けて、基底状態 $|\alpha + 2n\theta\rangle = (T_2)^n |\alpha\rangle$ ($n \in \mathbb{Z}_{\geq 0}$) を得る。特に $\theta = \pi p/m$ (p, m は互いに素) である場合を考えると、基底状態は m 重縮退を示している。

2.2 可換 Chern-Simons 理論の経験的導入

ゲージ場^{*5} $A_\alpha = (a_0, a_1, a_2)$ が印加された N 粒子 2 次元系であって、ラグランジアンが

$$L = L_0 + \int_{\Sigma} d^2x \left(\frac{\mu}{2} \epsilon^{\alpha\beta\gamma} A_\alpha \partial_\beta A_\gamma - j^\alpha A_\alpha \right) =: L_0 + \int_{\Sigma} d^2x \mathcal{L} \quad (2.2.1)$$

と書かれるものを考える。ただし、 L_0 は場と粒子の結合を無視したときの粒子のラグランジアンであり、空間を表す多様体を Σ で書いた。粒子 n はチャージ q_n を持つものとし、 $j^\alpha = (j^0, \mathbf{j})$ は

$$j^0(\mathbf{x}) := \sum_{n=1}^N q_n \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_n),$$

$$\mathbf{j}(\mathbf{x}) := \sum_{n=1}^N q_n \dot{\mathbf{x}}_n \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_n)$$

と定義される粒子のカレントである。ラグランジアン密度 \mathcal{L} の第 1 項は場自身を記述し、第 2 項は場と粒子の結合を記述する。

2.2.1 ゲージ不変性

ラグランジアン (2.2.1) のゲージ不変性は次のようにしてわかる：ゲージ変換

$$A_\alpha \longrightarrow A_\alpha + \partial_\alpha \chi$$

による \mathcal{L} の変化は

$$\frac{\mu}{2} \epsilon^{\alpha\beta\gamma} \partial_\alpha \chi \partial_\beta A_\gamma + \frac{\mu}{2} \epsilon^{\alpha\beta\gamma} A_\alpha \partial_\beta \partial_\gamma \chi + \cancel{\frac{\mu}{2} \epsilon^{\alpha\beta\gamma} \partial_\alpha \chi \partial_\beta \partial_\gamma \chi} - j^\alpha \partial_\alpha \chi$$

であるから、空間積分を実行すると

$$\begin{aligned} & \int_{\Sigma} d^2x \frac{\mu}{2} \partial_\alpha (\epsilon^{\alpha\beta\gamma} \chi \partial_\beta A_\gamma) - \int_{\Sigma} d^2x \frac{\mu}{2} \cancel{\epsilon^{\alpha\beta\gamma} \chi \partial_\alpha \partial_\beta A_\gamma} - \int_{\Sigma} d^2x \partial_\alpha (j^\alpha \chi) + \int_{\Sigma} d^2x \cancel{\partial_\alpha j^\alpha \chi} \\ &= \int_{\partial\Sigma} dS_\alpha \left(\frac{\mu}{2} \epsilon^{\alpha\beta\gamma} \chi \partial_\beta A_\gamma - j^\alpha \chi \right) \end{aligned}$$

となる。ただしチャージの保存則 $\partial_\alpha j^\alpha = 0$ を使った。このことから、もし空間を表す多様体 Σ の境界が $\partial\Sigma = \emptyset$ ならば^{*6} ラグランジアンはゲージ不変である。

^{*5} 一般相対論に倣い、時空を表す多様体 \mathcal{M} の座標のうち時間成分を x^0 、空間成分を x^1, x^2 とする。

^{*6} このような多様体の中で重要なのが閉多様体 (closed manifold) である。

2.2.2 運動方程式

ラグランジアン密度 \mathcal{L} から導かれる Euler-Lagrange 方程式は

$$\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial A_\alpha} = \partial_\beta \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\beta A_\alpha)} \right)$$

である.

$$\begin{aligned} \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial A_\alpha} &= \frac{\mu}{2} \epsilon^{\alpha\beta\gamma} \partial_\beta A_\gamma - j^\alpha, \\ \partial_\beta \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\beta A_\alpha)} \right) &= \partial_\beta \left(\frac{\mu}{2} \epsilon^{\alpha\beta\gamma} A_\gamma \right) = -\frac{\mu}{2} \epsilon^{\alpha\beta\gamma} \partial_\beta A_\gamma \end{aligned}$$

なのでこれは

$$j^\alpha = \mu \epsilon^{\alpha\beta\gamma} \partial_\beta A_\gamma$$

となる. 特に第 0 成分は, 「磁場」 $\mathbf{b} := \nabla \times \mathbf{A}$ を導入することで

$$\sum_{n=1}^N \frac{q_n}{\mu} \delta(\mathbf{x} - \mathbf{x}_n) = b^0$$

となる. つまり, 位置 \mathbf{x}_n に強さ q_n/μ の磁束管が点在している, という描像になり, charge-flux composite を説明できている.

2.2.3 プロパゲーター

簡単のため, 全ての粒子のチャージが等しく q であるとする. N 粒子の配位空間 \mathcal{C} における初期配位と終了時の配位をそれぞれ $\{\mathbf{x}_i\}, \{\mathbf{x}_f\}$ とし, それらを繋ぐ経路全体の集合を $\mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_f)$ と書くと, プロパゲーターは経路積分によって

$$\sum_{l \in \mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_f)} e^{iS_0[l]/\hbar} \int_{\mathcal{M}} \mathcal{D}(A_\mu(x)) e^{iS_{CS}[A_\mu(x)]/\hbar} e^{i(q/\hbar) \int_l dx^\alpha A_\alpha(x)}$$

と計算される. ここに $\mathcal{D}(A_\mu(x))$ は汎関数積分の測度を表す. 詳細は後述するが, 場に関する汎関数積分を先に実行してしまうと, 実は

$$\sum_{l \in \mathcal{C}(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_f)} e^{iS_0[l]/\hbar + i\theta W(l)}$$

の形になることが知られている. ここに $W(l)$ は, 経路 l の巻きつき数である. 経路に依存する位相因子 $e^{i\theta W(l)}$ は前章で議論した $\pi_1 \mathcal{C}$ の 1 次元ユニタリ表現そのものであり, エニオンの統計性が発現する機構が Chern-Simons 項により説明できることを示唆している.

2.2.4 真空中の可換 Chern-Simons 理論

粒子が存在しないとき、経路積分は

$$Z(\mathcal{M}) := \int_{\mathcal{M}} \mathcal{D}A_\mu(x) e^{iS_{CS}[A_\mu(x)]/\hbar}$$

の形をする。 $Z(\mathcal{M})$ は \mathcal{M} についてホモトピー不変であり、**分配関数** (partition function) と呼ばれる。 $Z(\mathcal{M})$ が TQFT において重要な役割を果たすことを後の章で見る。

2.2.5 正準量子化

$A_0 = 0$ なるゲージをとると、ラグランジアン密度における Chern-Simons 項は $-A_1\partial_0 A_2 + A_2\partial_0 A_1$ の形になる。これは A_1 (resp. A_2) が A_2 (resp. A_1) の共役運動量であることを意味するので、正準量子化を行うならば

$$[A_1(\mathbf{x}), A_2(\mathbf{y})] = \frac{i\hbar}{\mu} \delta^2(\mathbf{x} - \mathbf{y})$$

を要請する^{*7}。

さて、このときトーラス T^2 上の2つのサイクル C_1, C_2 に対して Wilson ループ

$$W_j = \exp \left(\frac{iq}{\hbar} \oint_{C_j} d\mathbf{x} \cdot \mathbf{A} \right)$$

を考える。 $[A, B]$ が c 数である場合の BCH 公式から

$$W_1 W_2 = e^{iq^2/(\mu\hbar)} W_2 W_1$$

を得るが、これは (2.1.1) を説明している。つまり、演算子 T_1, T_2 とは Wilson loop のことだったのである^{*8}。

2.3 非可換 Chern-Simons 理論の経験的導入

この節では自然単位系を使う。前節を一般化して、ゲージ場 $A_\mu(x)$ がある Lie 代数 \mathfrak{g} に値をとるものとしよう。つまり、Lie 代数 \mathfrak{g} の基底を $\sigma_a/(2i)$ とすると^{*9}

$$A_\mu(x) = A_\mu^a(x) \frac{\sigma_a}{2i}$$

と書かれるような状況を考える^{*10}。 $\sigma_a \in \mathfrak{g}$ が一般に非可換であることから、このような理論は非可換 Chern-Simons 理論と呼ばれる。

時空多様体 \mathcal{M} 上の閉曲線 γ に沿った **Wilson loop** は、**経路順序積** (path ordering) \mathcal{P} を用いて

$$W_\gamma := \text{Tr} \left[\mathcal{P} \exp \left(\oint_\gamma dx^\mu A_\mu(x) \right) \right]$$

と定義される。Aharonov-Bohm 位相の一般化という気持ちであるが、経路 γ の異なる2点 x, y を取ってきたときに $A_\mu(x)$ と $A_\mu(y)$ が一般に非可換であることが話をややこしくする。

^{*7} しかし、トーラス上の座標をどのように取るかと言うことは問題である。

^{*8} 疑問：座標の時間成分はどこへ行ったのか？

^{*9} 因子 $1/(2i)$ は物理学における慣習である。ややこしいことに、文献によってこの因子が異なる場合がある。

^{*10} ゲージ接続が Lie 代数に値をとる 1-形式である、ということ。

2.3.1 ゲージ不変性

非可換 Chern-Simons 理論におけるゲージ変換は, $U: \mathcal{M} \rightarrow G$ を用いて

$$A_\mu(x) \rightarrow U(x)(A_\mu(x) + \partial_\mu)U(x)^{-1} \quad (2.3.1)$$

の形をする. このゲージ変換が Wilson loop を不変に保つことを確認しておこう.

\mathcal{M} の任意の 2 点 $x_i, x_f \in \mathcal{M}$ を結ぶ曲線 $\gamma: [t_i, t_f] \rightarrow \mathcal{M}$ をとり, **Wilson line** を

$$\tilde{W}_\gamma(x, y) := \mathcal{P} \exp \left(\int_\gamma dx^\mu A_\mu(x) \right)$$

で定義する. $[t_i, t_f]$ の分割 $t_i := t_0 < t_1 < \dots < t_N := t_f$ を与えて $x_i := \gamma(t_i)$, $dx_i := x_{i+1} - x_i$ とおく^{*11}と,

$$\begin{aligned} \tilde{W}_\gamma(x_i, x_f) &= \mathcal{P} \exp \left(\int_{x_i}^{x_1} dx^\mu A_\mu(x) + \int_{x_1}^{x_2} dx^\mu A_\mu(x) + \dots + \int_{x_{N-1}}^{x_f} dx^\mu A_\mu(x) \right) \\ &:= \lim_{N \rightarrow \infty} \exp \left(\int_{x_i}^{x_1} dx^\mu A_\mu(x) \right) \exp \left(\int_{x_1}^{x_2} dx^\mu A_\mu(x) \right) \dots \exp \left(\int_{x_{N-1}}^{x_f} dx^\mu A_\mu(x) \right) \\ &= \lim_{N \rightarrow \infty} \tilde{W}_{\gamma|_{[t_i, t_1]}}(x_i, x_1) \tilde{W}_{\gamma|_{[t_1, t_2]}}(x_1, x_2) \dots \tilde{W}_{\gamma|_{[t_{N-1}, t_f]}}(x_{N-1}, x_f) \end{aligned}$$

と書ける. N が十分大きい時は $0 \leq \forall i \leq N-1$ に対して $|dx_i|$ が十分小さく,

$$\begin{aligned} \tilde{W}_{\gamma|_{[t_i, t_{i+1}]}}(x_i, x_{i+1}) &\approx \exp \left(\int_{x_i}^{x_{i+1}} dx^\mu A_\mu(x) \right) \\ &\approx 1 + \int_{x_i}^{x_{i+1}} dx^\mu A_\mu(x) \\ &\approx 1 + A_\mu(x_i) dx_i^\mu \end{aligned}$$

と書ける^{*12}. このときゲージ変換 (2.3.1) に伴って

$$\begin{aligned} \tilde{W}_{\gamma|_{[t_i, t_{i+1}]}}(x_i, x_{i+1}) &\rightarrow 1 + U(x_i)(A_\mu(x_i) + \partial_\mu)U(x_i)^{-1} dx_i^\mu \\ &\approx U(x_i)(1 + A_\mu(x_i) dx_i^\mu)(U(x_i)^{-1} + \partial_\mu(U(x_i)^{-1}) dx_i^\mu) \\ &\approx U(x_i)\tilde{W}_{\gamma|_{[t_i, t_{i+1}]}}(x_i, x_{i+1})U(x_{i+1})^{-1} \end{aligned}$$

と変換するので, 結局 $x_i, x_f \in \mathcal{M}$ を繋ぐ Wilson line がゲージ変換 (2.3.1) に伴って

$$\tilde{W}_\gamma(x_i, x_f) \rightarrow U(x_i)\tilde{W}_\gamma(x_i, x_f)U(x_f)^{-1}$$

と変換することがわかった. Wilson loop の場合は $x_i = x_f$ でかつトレースをとるので, ゲージ不変になる.

^{*11} dx_i は, 厳密には 2 点 x_i, x_{i+1} を含むある \mathcal{M} のチャート $(U, (x^\mu))$ をとってきた時の座標関数の値の差 $dx_i^\mu := x^\mu(x_{i+1}) - x^\mu(x_i)$ として理解する.

^{*12} $N \rightarrow \infty$ の極限で等式になる.

2.3.2 Chern-Simons 作用

いささか天下りのだが、**Chern-Simons action** を

$$S_{\text{CS}}[A_\mu] := \frac{k}{4\pi} \int_{\mathcal{M}} d^3x \epsilon^{\alpha\beta\gamma} \text{Tr} \left[A_\alpha \partial_\beta A_\gamma + \frac{2}{3} A_\alpha A_\beta A_\gamma \right]$$

により定義する．第 2 項は可換な場合には必ず零になるので前節では登場しなかった． $S_{\text{CS}}[A]$ が時空 \mathcal{M} の計量によらない^{*13}ことは、ゲージ場を Lie 代数値 1-形式 $A \in \Omega^1(\mathcal{M}) \otimes \mathfrak{g}$ として書き表したときに

$$S_{\text{CS}}[A] = \frac{k}{4\pi} \int_{\mathcal{M}} \text{Tr} \left(A \wedge dA + \frac{2}{3} A \wedge A \wedge A \right)$$

と書けることからわかる^{*14}．

$S_{\text{CS}}[A]$ にゲージ変換 (2.3.1) を施した結果は

$$\begin{aligned} S_{\text{CS}}[A_\mu] &\longrightarrow S_{\text{CS}}[A_\mu] + 2\pi\nu k, \\ \text{w/ } \nu &:= \frac{1}{24\pi^2} \int_{\mathcal{M}} d^3x \epsilon^{\alpha\beta\gamma} \text{Tr}[(U^{-1}\partial_\alpha U)(U^{-1}\partial_\beta U)(U^{-1}\partial_\gamma U)] \end{aligned} \quad (2.3.2)$$

となる． ν は写像 $U: \mathcal{M} \longrightarrow G$ の**巻きつき数** (winding number), もしくは **Pontryagin index** と呼ばれ、常に整数値をとる．この極めて非自明な結果についても後述する．(2.3.2) から、 $S_{\text{CS}}[X]$ は厳密にはゲージ不変ではない．然るに、もし $k \in \mathbb{Z}$ ならば（このとき k の値は **level** と呼ばれる）、分配関数 $Z(\mathcal{M})$ がゲージ不変な形になってくれるので問題ない、と考える．2+1 次元においては、1 つのゲージ場からなる作用であって

- トポロジカル不変性 (i.e. 計量不変性)
- 上述の意味のゲージ不変性

の 2 つを充たすものは他にない．

2.4 古典的ゲージ理論の数学

時空の多様体を \mathcal{M} と書く．

場^{*15} $\varphi: \mathcal{M} \longrightarrow \mathbb{K}^N$, $x \mapsto (\varphi_1(x), \dots, \varphi_N(x))$ が線型 Lie 群 $G \subset \text{GL}(N, \mathbb{K})$ で記述される^{*16}内部対称性を持っているような系を考える．つまり、ゲージ原理を要請し、任意の C^∞ 写像 $U: \mathcal{M} \longrightarrow G$ に対して^{*17}、系のラグランジアン密度の場に関する項 $\mathcal{L}[\varphi_\mu(x)]$ が $\mathcal{L}[[U(x)]_i^j \varphi_j(x)] = \mathcal{L}[\varphi_i(x)]$ を充たすとする．もしくは、場 $\varphi: \mathcal{M} \longrightarrow \mathbb{K}^N$ であって、時空の各点 $x \in \mathcal{M}$ および任意の C^∞ 写像 $U: \mathcal{M} \longrightarrow G$ に対して $\varphi(x) \longrightarrow U(x)\varphi(x)$ と変換する^{*18} ものを考えるととっても良い．

^{*13} 計量不変 (metric invariant) であると言う．

^{*14} ... と言うのは微妙に的を外している．より正確には 2+1 次元多様体 \mathcal{M} を境界を持つような 4 次元多様体 \mathcal{N} を用意し、 \mathcal{N} の作用 $S[A] := k/(4\pi) \int_{\mathcal{N}} \text{Tr}(F \wedge F)$ を部分積分することで $S_{\text{CS}}[A]$ を定義する．

^{*15} この段階では、場とはその配位を記述する空間 F （これは C^∞ 多様体だったりベクトル空間だったりする）と C^∞ 写像 $\varphi: \mathcal{M} \longrightarrow F$ の組のことと考える．この描像は後にファイバー束の C^∞ 切断として定式化される．

^{*16} ここでは $\mathbb{K} = \mathbb{R}, \mathbb{C}$ としておく．

^{*17} 内部対称性という言葉を使うのは、 U が定数写像とは限らないことを意味する．

^{*18} 一般相対論の数学的定式化におけるテンソル場の変換性は、時空の多様体 \mathcal{M} 上の一般座標変換 (i.e. チャートの取り替え) に由

この系を経路積分により量子化することを見据えて、このような変換性を充たす全ての場がなす空間の幾何学を考察すると見通しが良いだろう。そのため、まず時空上の無限小だけ離れた2点 $x_i, x_f \in \mathcal{M}$ における場の配位 $\varphi(x_i), \varphi(x_f)$ を比較しよう。内部自由度による変換性を議論したいので、 $\varphi(x_f) - \varphi(x_i)$ なる量を調べても意味がない。 x_i, x_f を結ぶ C^∞ 曲線 $\gamma: [t_i, t_f] \rightarrow \mathcal{M}$ を持ってきて、 γ に沿って $\varphi(x_i)$ を x_f まで流してやるのが良い。つまり、場の配位を記述する空間 \mathbb{K}^N 上の C^∞ 曲線 $\varphi^{(\gamma)} := \varphi \circ \gamma: [t_i, t_f] \rightarrow \mathbb{K}^N$ を考えれば、量 $\varphi(x_f) - \varphi^{(\gamma)}(t_f)$ は $U(x_f) \in G$ による変換を受けるはずである。 x_i, x_f の両方を含む \mathcal{M} のチャート $(V, (x^\mu))$ を持ってきて成分計算すると、 $dx := x_f - x_i$ が^{*19}微小なので Taylor 展開において dx の1次の項まで残すことで

$$\begin{aligned}\varphi_i^{(\gamma)}(t_f) &:= \varphi_i(x_i) - [A_\mu(x_i)]_i^j \varphi_j(x_i) dx^\mu \\ \varphi(x_f) &= \varphi(x_i) + \partial_\mu \varphi(x) dx^\mu\end{aligned}\tag{2.4.1}$$

と書けるはずである。ただし、式 (2.4.1) の右辺によって $\dim \mathcal{M}$ 個の成分を持つ新しい場 $A_\mu: \mathcal{M} \rightarrow \text{GL}(N, \mathbb{K})$ を定義した。この場は**ゲージ場**と呼ばれる。

ゲージ場 A_μ を時空の各点 $x \in \mathcal{M}$ における変換性によって特徴付けよう。そのためには、量

$$\varphi(x_f) - \varphi^{(\gamma)}(t_f) = (\partial_\mu \varphi(x_i) + A_\mu(x_i) \varphi(x_i)) dx^\mu$$

が $U(x_f) \in G$ による変換を受けることに注目すれば良い。つまり、**共変微分**と呼ばれる線型写像を $\mathcal{D}_\mu(x) := \partial_\mu + A_\mu(x)$ で定義すると、 $\forall x \in \mathcal{M}$ における、内部対称性による変換

$$\varphi(x) \longrightarrow \tilde{\varphi}(x) := U(x) \varphi(x)\tag{2.4.2}$$

に伴って $\mathcal{D}_\mu(x) \varphi(x)$ は

$$\mathcal{D}_\mu(x) \varphi(x) \longrightarrow \tilde{\mathcal{D}}_\mu(x) \tilde{\varphi}(x) := U(x) \mathcal{D}_\mu(x) \varphi(x)$$

の変換を受ける。このことから、場 φ の変換 (2.4.2) に伴う共変微分自身の変換則は

$$\mathcal{D}_\mu(x) \longrightarrow \tilde{\mathcal{D}}_\mu(x) = U(x) \mathcal{D}_\mu(x) U(x)^{-1}\tag{2.4.3}$$

となる。従って場 $A_\mu: \mathcal{M} \rightarrow \text{GL}(N, \mathbb{K})$ の、場 φ の変換 (2.4.2) に伴う変換則が

$$A_\mu(x) \longrightarrow U(x) (\partial_\mu + A_\mu(x)) U(x)^{-1}\tag{2.4.4}$$

だと分かった。このような場の変換則を**ゲージ変換** (gauge transformation) と呼ぶ。

2.4.1 主束と内部対称性の定式化

ゲージ場は、主束の接続として定式化できる。特に、主束の同伴ベクトル束が重要である。

まずファイバー束と主束を定義し、内部対称性を持つ場の記述には主束の同伴ベクトル束が適していることを見る^{*20}。 C^∞ 多様体 M の微分同相群 (diffeomorphism group) $\text{Diff } M$ とは、

来するものであった。同じように、ここで考えている場の変換性はどのような数学的定式化に由来するのかということを考えると、時空 \mathcal{M} を底空間とする主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} \mathcal{M}$ の同伴ベクトル束 $\mathbb{K}^N \hookrightarrow P \times_\rho \mathbb{K}^N \xrightarrow{q} \mathcal{M}$ における、 \mathcal{M} のチャートの取り替えに伴う局所自明化の取り替え (i.e. 変換関数のファイバーへの作用) の概念に行き着くのである。詳細は次の小節で議論する。

^{*19} 厳密にはこれは座標関数の差 $dx^\mu := x^\mu(x_f) - x^\mu(x_i)$ の絶対値が小さいことを主張している。

^{*20} 従って、この小節で行うのはゲージ場が登場する舞台の定式化であって、ゲージ場自身の定式化は次の小節で行う。

- 台集合 $\text{Diff } M := \{ f: M \rightarrow M \mid \text{微分同相写像} \}$
- 単位元を恒等写像
- 積を写像の合成

として構成される群のことを言う。

定義 2.1: Lie 群の作用

- Lie 群 G の C^∞ 多様体 M への**左作用**とは、群準同型 $\rho: G \rightarrow \text{Diff } M$ であって写像

$$\blacktriangleright: G \times M \rightarrow M, (g, x) \mapsto \rho(g)(x)$$

が C^∞ 写像となるようなもののこと。 $g \blacktriangleright x := \blacktriangleright(g, x)$ と略記する。

- Lie 群 G の C^∞ 多様体 M への**右作用**とは、群準同型 $\rho: G^{\text{op}} \rightarrow \text{Diff } M$ であって写像

$$\blacktriangleleft: M \times G \rightarrow M, (x, g) \mapsto \rho(g)(x)$$

が C^∞ 写像となるようなもののこと。 $x \blacktriangleleft g := \blacktriangleleft(x, g)$ と略記する。

- Lie 群の左 (resp. 右) 作用が**自由** (free) であるとは、 $\forall x \in X, \forall g \in G \setminus \{1_G\}, g \blacktriangleright x \neq x$ (resp. $x \blacktriangleleft g \neq x$) を満たすことを言う。
- Lie 群の左 (resp. 右) 作用が**効果的** (effective) であるとは、 $\rho: G \rightarrow \text{Diff } M$ (resp. $\rho: G^{\text{op}} \rightarrow \text{Diff } M$) が単射であることを言う。

定義 2.2: C^∞ ファイバー束

Lie 群 G が C^∞ 多様体 F に**効果的に作用**しているとする。 C^∞ **ファイバー束** (fiber bundle) とは、

- C^∞ 多様体 E, B, F
- C^∞ の全射 $\pi: E \rightarrow B$
- Lie 群 G と、 G の F への**左作用** $\blacktriangleright: G \times F \rightarrow F$
- B の開被覆 $\{U_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$
- 微分同相写像の族

$$\{ \varphi_\lambda: \pi^{-1}(U_\lambda) \rightarrow U_\lambda \times F \}_{\lambda \in \Lambda}$$

であって、 $\forall \lambda \in \Lambda$ に対して図 2.1 を可換にするもの。

$$\begin{array}{ccc} \pi^{-1}(U_\lambda) & \xrightarrow{\varphi} & U_\lambda \times F \\ \pi \downarrow & \swarrow \text{proj}_1 & \\ U_\lambda & & \end{array}$$

図 2.1: 局所自明性

- C^∞ 写像の族

$$\{ t_{\alpha\beta}: B \rightarrow G \mid \forall (p, f) \in (U_\alpha \cap U_\beta) \times F, \varphi_\beta^{-1}(p, f) = \varphi_\alpha^{-1}(p, t_{\alpha\beta}(p) \blacktriangleright f) \}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$$

の6つのデータの組みのこと。記号としては (E, π, B, F) や $F \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} B$ と書く。

以下ではファイバー束と言ったら C^∞ ファイバー束のことを指すようにする。ファイバー束 (E, π, B, F) に関して、

- E を全空間 (total space)
- B を底空間 (base space)
- F をファイバー (fiber)
- π を射影 (projection)
- φ_λ を局所自明化 (local trivialization)
- $t_{\alpha\beta}$ を変換関数 (transition map)

と呼ぶ^{*21}。また、射影 π による1点集合 $\{b\}$ の逆像 $\pi^{-1}(\{b\}) \subset E$ のことを点 b のファイバー (fiber) と呼び、 E_b と書く。

定義 2.3: ベクトル束

ファイバーを n 次元 \mathbb{K} -ベクトル空間 V とし、構造群を $\mathrm{GL}(n, \mathbb{K})$ とするようなファイバー束 $V \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} M$ であって、その局所自明化 $\{\varphi_\lambda: \pi^{-1}(U_\lambda) \rightarrow U_\lambda \times V\}_{\lambda \in \Lambda}$ が以下の条件を満たすもののことを階数 n のベクトル束 (vector bundle of rank n) と呼ぶ：

(vect-1)

$\forall \lambda \in \Lambda$ および $\forall x \in U_\lambda$ に対して、 $\mathrm{proj}_2 \circ \varphi_\lambda|_{\pi^{-1}(\{x\})}: \pi^{-1}(\{x\}) \rightarrow V$ は \mathbb{K} -ベクトル空間の同型写像である。

【例 2.4.1】 接束

n 次元 C^∞ 多様体 M の接束は、構造群を $\mathrm{GL}(n, \mathbb{R})$ とするベクトル束 $\mathbb{R}^n \hookrightarrow TM \xrightarrow{\pi} M$ である。実際、 M のチャート $(U_\lambda, (x^\mu))$ に対して局所自明化は

$$\varphi_\lambda: \pi^{-1}(U_\lambda) \rightarrow U_\lambda \times \mathbb{R}^n, \left(p, v^\mu \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_p \right) \mapsto \left(p, \begin{bmatrix} v^1 \\ \vdots \\ v^n \end{bmatrix} \right)$$

となり、チャート $(U_\alpha, (x^\mu)), (U_\beta, (y^\mu))$ に対して

$$\varphi_\beta^{-1}(p, (v^1, \dots, v^n)) = \varphi_\alpha^{-1}\left(p, \begin{bmatrix} \frac{\partial x^1}{\partial y^1}(p) & \cdots & \frac{\partial x^1}{\partial y^n}(p) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial x^n}{\partial y^1}(p) & \cdots & \frac{\partial x^n}{\partial y^n}(p) \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v^1 \\ \vdots \\ v^n \end{bmatrix}\right)$$

^{*21} 紛らわしくないとき、ファイバー束 (E, π, B, F) のことを $\pi: E \rightarrow B$ 、または単に E と略記することがある。

となる．故に変換関数は

$$t_{\alpha\beta}(p) := \begin{bmatrix} \frac{\partial x^1}{\partial y^1}(p) & \cdots & \frac{\partial x^1}{\partial y^n}(p) \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial x^n}{\partial y^1}(p) & \cdots & \frac{\partial x^n}{\partial y^n}(p) \end{bmatrix} \in \mathrm{GL}(n, \mathbb{R})$$

で、ファイバーへの構造群の左作用とはただ単に n 次元の数ベクトルに行列を左から掛けることである．

定義 2.4: 束写像

ファイバー F と構造群 G を共有する二つのファイバー束 $\xi_i = (E_i, \pi_i, B_i, F)$ を与える．

- ξ_1 から ξ_2 への**束写像** (bundle map) とは、二つの C^∞ 写像 $f: B_1 \rightarrow B_2$, $\tilde{f}: E_1 \rightarrow E_2$ の組であって図 2.2

$$\begin{array}{ccc} E_1 & \xrightarrow{\tilde{f}} & E_2 \\ \pi_1 \downarrow & & \downarrow \pi_2 \\ B_1 & \xrightarrow{f} & B_2 \end{array}$$

図 2.2: 束写像

を可換にし、かつ底空間 B_1 の各点 b において、点 b のファイバー $\pi_1^{-1}(\{b\}) \subset E_1$ への \tilde{f} の制限

$$\tilde{f}|_{\pi_1^{-1}(\{b\})}: \pi_1^{-1}(\{b\}) \rightarrow \tilde{f}(\pi_1^{-1}(\{b\})) \subset E_2$$

が微分同相写像になっているものを言う．

- ファイバー束 ξ_1 と ξ_2 が**同型** (isomorphic) であるとは、 $B_1 = B_2 = B$ であってかつ $f: B \rightarrow B$ が恒等写像となるような束写像 $\tilde{f}: E_1 \rightarrow E_2$ が存在することを言う．記号としては $\xi_1 \simeq \xi_2$ とかく．

$$\begin{array}{ccc} E_1 & \xrightarrow{\tilde{f}} & E_2 \\ \pi_1 \searrow & & \swarrow \pi_2 \\ & B & \end{array}$$

図 2.3: ファイバー束の同型

- 積束 $(B \times F, \mathrm{proj}_1, B, F)$ と同型なファイバー束を**自明束** (trivial bundle) と呼ぶ．

ファイバー束 (E, π, B, F) は、射影 π によってファイバー F の情報を失う． F を復元するためにも、 $s: B \rightarrow E$ なる写像の存在が必要であろう．

定義 2.5: C^∞ 切断

ファイバー束 $\xi = (E, \pi, B, F)$ の C^∞ 切断 (cross section) とは, C^∞ 写像 $s: B \rightarrow E$ であって $\pi \circ s = \text{id}_B$ となるもののことを言う.

ξ の切断全体の集合を $\Gamma(B, E)$ あるいは $\Gamma(E)$ と書く.

$\xi = (E, \pi, B, F)$ を **ファイバー束** とする. 底空間 B の開被覆 $\{U_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$ をとると, 定義 2.2 から, どの $\alpha \in \Lambda$ に対しても局所自明性 (図 2.4a) が成り立つ. ここでもう一つの $\beta \in \Lambda$ をとり, $U_\alpha \cap U_\beta$ に関して局所自明性の図式を横に並べることで, 自明束 $\text{proj}_1: (U_\alpha \cap U_\beta) \times F \rightarrow U_\alpha \cap U_\beta$ の **束の自己同型** (図 2.4c) が得られる.

$$\begin{array}{ccc} U_\alpha \times F & \xleftarrow{\varphi_\alpha} & \pi^{-1}(U_\alpha) \\ & \searrow \text{proj}_1 & \downarrow \pi \\ & & U_\alpha \end{array}$$

(a) U_α に関する局所自明性

$$\begin{array}{ccc} \pi^{-1}(U_\beta) & \xrightarrow{\varphi_\beta} & U_\beta \times F \\ \downarrow \pi & \swarrow \text{proj}_1 & \\ U_\beta & & \end{array}$$

(b) U_β に関する局所自明性

$$\begin{array}{ccc} (U_\alpha \cap U_\beta) \times F & \xrightarrow{\varphi_\beta \circ \varphi_\alpha^{-1}} & (U_\alpha \cap U_\beta) \times F \\ & \searrow \text{proj}_1 & \swarrow \text{proj}_1 \\ & U_\alpha \cap U_\beta & \end{array}$$

(c) 自明束 $(U_\alpha \cap U_\beta) \times F$ の自己同型

図 2.4: 局所自明性の結合

全ての $U_\alpha \cap U_\beta$ に関する変換関数の族 $\{t_{\alpha\beta}\}$ が $\forall b \in U_\alpha \cap U_\beta \cap U_\gamma$ に対して条件

$$t_{\alpha\beta}(b)t_{\beta\gamma}(b) = t_{\alpha\gamma}(b) \quad (2.4.5)$$

を満たすことは図式 2.4 より明かである. 次の命題は, ファイバー束 (E, π, B, F) を構成する「素材」には

- 底空間となる C^∞ 多様体 B
- ファイバーとなる C^∞ 多様体 F
- Lie 群 G と, その F への **左作用** $\blacktriangleright: G \times F \rightarrow F$
- B の開被覆 $\{U_\lambda\}$
- (2.4.5) を満たす C^∞ 写像の族 $\{t_{\alpha\beta}: U_\beta \cap U_\alpha \rightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$

があれば十分であることを主張する:

命題 2.1: ファイバー束の構成

- C^∞ 多様体 B, F
- Lie 群 G と, G の F への左作用 $\blacktriangleright: G \times F \longrightarrow G$
- B の開被覆 $\{U_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$
- コサイクル条件 (2.4.5) を満たす C^∞ 関数の族 $\{t_{\alpha\beta}: U_\beta \cap U_\alpha \rightarrow G\}$

を与える. このとき, 構造群 G と変換関数 $\{t_{\alpha\beta}\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$ を持つファイバー束 $\xi = (E, \pi, B, F)$ が存在する.

証明 まず手始めに, cocycle 条件 (2.4.5) より

$$t_{\alpha\alpha}(b)t_{\alpha\alpha}(b) = t_{\alpha\alpha}(b), \quad \forall b \in U_\alpha$$

だから $t_{\alpha\alpha}(b) = 1_G$ であり, また

$$t_{\alpha\beta}(b)t_{\beta\alpha}(b) = t_{\alpha\alpha}(b) = 1_G, \quad \forall b \in U_\alpha \cap U_\beta$$

だから $t_{\beta\alpha}(b) = t_{\alpha\beta}(b)^{-1}$ である.

開被覆 $\{U_\lambda\}$ の添字集合を Λ とする. このとき $\forall \lambda \in \Lambda$ に対して, $U_\lambda \subset B$ には底空間 B からの相対位相を入れ, $U_\lambda \times F$ にはそれと F の位相との積位相を入れることで, 直和位相空間

$$\mathcal{E} := \coprod_{\lambda \in \Lambda} U_\lambda \times F$$

を作ることができる^{*22}. \mathcal{E} の任意の元は $(\lambda, b, f) \in \Lambda \times U_\lambda \times F$ と書かれる.

さて, \mathcal{E} 上の二項関係 \sim を以下のように定める:

$$(\alpha, b, f) \sim (\beta, b, t_{\alpha\beta}(b) \blacktriangleright f) \quad \forall b \in U_\alpha \cap U_\beta, \forall f \in F$$

\sim が同値関係の公理を満たすことを確認する:

反射律 冒頭の議論から $t_{\alpha\alpha}(b) = 1_G$ なので良い.

対称律 冒頭の議論から $t_{\beta\alpha}(b) = t_{\alpha\beta}(b)^{-1}$ なので,

$$\begin{aligned} & (\alpha, b, f) \sim (\beta, c, h) \\ \implies & b = c \in U_\alpha \cap U_\beta \text{ かつ } f = t_{\alpha\beta}(b) \blacktriangleright h \\ \implies & c = b \in U_\alpha \cap U_\beta \text{ かつ } h = t_{\alpha\beta}(b)^{-1} \blacktriangleright f = t_{\beta\alpha}(b) \blacktriangleright f \\ \implies & (\beta, c, h) \sim (\alpha, b, f). \end{aligned}$$

推移律 cocycle 条件 (2.4.5) より

$$\begin{aligned} & (\alpha, b, f) \sim (\beta, c, h) \text{ かつ } (\beta, c, h) \sim (\gamma, d, k) \\ \implies & b = c \in U_\alpha \cap U_\beta \text{ かつ } c = d \in U_\beta \cap U_\gamma \text{ かつ } f = t_{\alpha\beta}(b) \blacktriangleright h, h = t_{\beta\gamma}(c) \blacktriangleright k \\ \implies & b = d \in U_\alpha \cap U_\beta \cap U_\gamma \text{ かつ } f = (t_{\alpha\beta}(b)t_{\beta\gamma}(b)) \blacktriangleright k = t_{\alpha\gamma}(b) \blacktriangleright k \\ \implies & (\alpha, b, f) \sim (\gamma, d, k). \end{aligned}$$

^{*22} \mathcal{E} はいわば, 「貼り合わせる前の互いにバラバラな素材 (局所自明束 $U_\alpha \times F$)」である. 証明の以降の部分では, これらの「素材」を $U_\alpha \cap U_\beta \neq \emptyset$ の部分に関して「良い性質 (2.4.5) を持った接着剤 $\{t_{\alpha\beta}\}$ 」を用いて「貼り合わせる」操作を, 位相を気にしながら行う.

したがって \sim は同値関係である. \sim による \mathcal{E} の商集合を E と書き, 商写像を $\text{pr}: \mathcal{E} \rightarrow E, (\alpha, b, f) \mapsto [(\alpha, b, f)]$ と書くことにする.

集合 E に商位相を入れて E を位相空間にする. このとき商位相の定義から開集合 $\{\alpha\} \times U_\alpha \times F \subset \mathcal{E}$ は pr によって E の開集合 $\text{pr}(\{\alpha\} \times U_\alpha \times F) \subset E$ に移される. ゆえに E は $\{\text{pr}(\{\alpha\} \times U_\alpha \times V_\beta)\}$ を座標近傍にもつ C^∞ 多様体である (ここに $\{V_\beta\}$ は, C^∞ 多様体 F の座標近傍である).

次に C^∞ の全射 $\pi: E \rightarrow B$ を

$$\pi([(\alpha, b, f)]) := b$$

と定義すると, これは $\forall \alpha \in \Lambda$ に対して微分同相写像^{*23}

$$\varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \rightarrow U_\alpha \times F, [(\alpha, b, f)] \mapsto (b, f)$$

による局所自明性を持つ. 従って組 $\xi := (E, \pi, B, F)$ は構造群 G , 局所自明化 $\{\varphi_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$, 変換関数 $\{t_{\alpha\beta}\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$ を持つファイバー束になり, 証明が終わる. ■

定義 2.6: 主束

構造群を G に持つファイバー束 $\xi = (P, \pi, M, G)$ が主束 (principal bundle) であるとは, G の G 自身への左作用が自然な左作用^aであることを言う.

^a つまり, $g \triangleright x := gx$ (Lie 群の積) である.

次の命題は証明の構成が極めて重要である:

命題 2.2: 主束の全空間への右作用

$\xi = (P, \pi, M, G)$ を主束とする. このとき, G の全空間 P への自由な右作用が自然に定義され, その軌道空間 (orbit space) P/G が M になる.

証明 ξ の局所自明化を $\{\varphi_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$, 変換関数を $\{t_{\alpha\beta}: U_\alpha \cap U_\beta \rightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$ と書く. $\forall u \in P, \forall g \in G$ をとる. $\pi(u) \in U_\alpha$ となる $\alpha \in \Lambda$ を選び, 対応する局所自明化 φ_α による u の像を $\varphi_\alpha(u) =: (p, h) \in U_\alpha \times G$ とおく^{*24}. このとき G の P への右作用 $\triangleleft: P \times G \rightarrow P$ を次のように定義する^{*25}:

$$u \triangleleft g := \varphi_\alpha^{-1}(p, hg) \quad (2.4.6)$$

◀ の well-definedness

$\beta \neq \alpha$ に対しても $\pi(u) \in U_\beta$ であるとする. このとき $\varphi_\beta(u) = (p, h') \in (U_\alpha \cap U_\beta) \times G$ と書けて, また変換関数の定義から

$$h' = t_{\alpha\beta}(p)h \quad (t_{\alpha\beta}(p) \in G)$$

^{*23} 逆写像は $\varphi_\alpha^{-1}: U_\alpha \times F \rightarrow \pi^{-1}(U_\alpha), (b, f) \mapsto [(\alpha, b, f)]$ である. φ_α も φ_α^{-1} も C^∞ 写像の合成で書けるので C^∞ 写像である.

^{*24} つまり, $p := \pi(u), h := \text{proj}_2 \circ \varphi_\alpha(u)$ ということである.

^{*25} 右辺の hg は Lie 群の乗法である.

である。したがって

$$\varphi_\beta^{-1}(p, h'g) = \varphi_\beta^{-1}(p, (t_{\alpha\beta}(p)h)g) = \varphi_\beta^{-1}(p, t_{\alpha\beta}(p)hg) = \varphi_\beta^{-1} \circ (\varphi_\beta \circ \varphi_\alpha^{-1})(p, hg) = \varphi_\alpha^{-1}(p, hg)$$

が分かり、式 (2.4.6) の右辺は局所自明化の取り方によらない。

◀ は右作用 写像 $\rho: G^{\text{op}} \rightarrow \text{Diff } P$, $g \mapsto (u \mapsto u \blacktriangleleft g)$ が群準同型であることを示す。

$$(1) \quad u \blacktriangleleft 1_G = \varphi_\alpha^{-1}(p, h1_G) = \varphi_\alpha^{-1}(p, h) = u$$

$$(2) \quad \forall g_1, g_2 \in G \text{ をとる.}$$

$$u \blacktriangleleft (g_1 g_2) = \varphi_\alpha^{-1}(p, (hg_1)g_2) = \varphi_\alpha^{-1}(p, hg_1) \blacktriangleleft g_2 = (u \blacktriangleleft g_1) \blacktriangleleft g_2$$

◀ は自由

$\forall \alpha \in \Lambda$ に対して $\forall u = (p, g) \in \pi^{-1}(U_\alpha)$ をとる。 $u \blacktriangleleft g' = u$ ならば

$$u \blacktriangleleft g' = \varphi_\alpha^{-1}(p, gg') = u = \varphi_\alpha^{-1}(p, g1_G)$$

が成り立つが、局所自明化は全単射なので $gg' = g$ が言える。 g は任意なので $g' = 1_G$ が分かった。

軌道空間が M

$\forall \alpha \in \Lambda$ に対して、 G の右作用 (2.4.6) による $U \times G$ の軌道空間は $(U \times G)/G = U \times \{1_G\} = U$ となる。 故に P 全域に対しては $P/G = B$ となる。

■

定理 2.1:

コンパクト Hausdorff 空間 P と、 P に自由に作用しているコンパクト Lie 群 G を与える。 この時、軌道空間への商写像

$$\pi: P \longrightarrow P/G$$

は主束である。

証明

■

構造群を G とするファイバー束 $F \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} M$ が与えられたとき、 命題 2.1 を使うと、 変換関数が共通の主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{p} M$ が存在することがわかる。 このようにして得られる主束をファイバー束 $F \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} M$ に同伴する (associated) 主束と呼ぶ。

【例 2.4.2】 フレーム束

変換関数 $\{t_{\alpha\beta}: M \longrightarrow \text{GL}(N, \mathbb{K})\}$ を持つ階数 N のベクトル束 $\mathbb{K}^N \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} M$ に同伴する主束は、例えば次のようにして構成できる： $\forall x \in M$ に対して

$$P_x := \{ f \in \text{Hom}(\mathbb{K}^N, E_x) \mid \text{同型写像} \}$$

とし、

$$P := \coprod_{x \in M} P_x, \quad \varpi: P \longrightarrow M, \quad (x, f) \longmapsto x$$

と定める. $\mathrm{GL}(N, \mathbb{K}) \hookrightarrow P \xrightarrow{\varpi} M$ に適切な局所自明化を入れて, 変換関数が $\{t_{\alpha\beta}: M \longrightarrow \mathrm{GL}(N, \mathbb{K})\}$ となるような主束を構成する.

$\forall (x, f) \in P_x$ をとる. このとき \mathbb{K}^N の標準基底を e_1, \dots, e_N とすると, $f \in \mathrm{Hom}(\mathbb{K}^n, E_x)$ は E_x の基底 $f(e_1), \dots, f(e_N)$ と同一視される^aことに注意しよう. このことに由来して, $f_\mu := f(e_\mu)$ とおいて $f = (f_1, \dots, f_N) \in P_x$ と表すことにする.

E の局所自明化 $\{\varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \longrightarrow U_\alpha \times \mathbb{K}^n\}$ を与える. このとき, n 個の \underline{E} の局所切断 $s_{\alpha 1}, \dots, s_{\alpha N} \in \Gamma(E|_{U_\alpha})$ を

$$s_{\alpha\mu}(x) := \varphi_\alpha^{-1}(x, e_\mu)$$

と定義すると, $\forall x \in U_\alpha$ に対して $s_{\alpha 1}(x), \dots, s_{\alpha N}(x)$ が E_x の基底となる^b. 故に, \underline{P} の局所切断 $p_\alpha \in \Gamma(P|_{U_\alpha})$ を

$$p_\alpha(x) := \left(x, (s_{\alpha 1}(x), \dots, s_{\alpha N}(x)) \right) \in P_x$$

により定義できる. このとき, $\forall (x, f) = (x, (f_1, \dots, f_N)) \in \varpi^{-1}(U_\alpha)$ に対してある $g \in \mathrm{GL}(N, \mathbb{K})$ が存在して $f = p_\alpha(x)g$ と書ける. ただし g は基底の取り替え行列で, ただ単に行列の積として右から作用している.

ここで, 目当ての \underline{P} の局所自明化を

$$\psi_\alpha: \varpi^{-1}(U_\alpha) \longrightarrow U_\alpha \times \mathrm{GL}(n, \mathbb{K}), (x, f) = (x, p_\alpha(x)g) \longmapsto (x, g)$$

と定義する. 変換関数を計算すると

$$\begin{aligned} \psi_\beta^{-1}(x, g) &= (x, p_\beta(x)g) \\ &= \left(x, (s_{\beta 1}(x), \dots, s_{\beta N}(x))g \right) \\ &= \left(x, (\varphi_\beta^{-1}(x, e_1), \dots, \varphi_\beta^{-1}(x, e_N))g \right) \\ &= \left(x, \left(\varphi_\alpha^{-1}(x, t_{\alpha\beta}(x)e_1), \dots, \varphi_\alpha^{-1}(x, t_{\alpha\beta}(x)e_N) \right)g \right) \end{aligned}$$

となるが, e_μ が標準基底なので

$$t_{\alpha\beta}(x)e_\mu = \begin{bmatrix} t_{\alpha\beta}(x)^1_\mu \\ t_{\alpha\beta}(x)^2_\mu \\ \vdots \\ t_{\alpha\beta}(x)^n_\mu \end{bmatrix} = e_\nu t_{\alpha\beta}(x)^\nu_\mu$$

が成り立つこと, およびベクトル束の定義から $\mathrm{proj}_2 \circ \varphi_\alpha|_{E_x}: E_x \longrightarrow \mathbb{K}^N$ が \mathbb{K} -ベクトル空間の同型

写像であることに注意すると

$$\begin{aligned}
& \left(x, \left(\varphi_\alpha^{-1}(x, t_{\alpha\beta}(x)e_1), \dots, \varphi_\alpha^{-1}(x, t_{\alpha\beta}(x)e_N) \right) g \right) \\
&= \left(x, \left(\varphi_\alpha^{-1}(x, e_\nu) t_{\alpha\beta}(x)^\nu_1, \dots, \varphi_\alpha^{-1}(x, e_\nu) t_{\alpha\beta}(x)^\nu_N \right) g \right) \\
&= \left(x, \left(\varphi_\alpha^{-1}(x, e_1), \dots, \varphi_\alpha^{-1}(x, e_N) \right) t_{\alpha\beta}(x) g \right) \\
&= \left(x, (s_{\alpha 1}(x), \dots, s_{\alpha N}(x)) t_{\alpha\beta}(x) g \right) \\
&= (x, p_\alpha(x) t_{\alpha\beta}(x) g) \\
&= \psi_\alpha^{-1}(x, t_{\alpha\beta}(x) g)
\end{aligned}$$

だとわかり、目標が達成された。この $\mathrm{GL}(N, \mathbb{K}) \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ のことを**フレーム束**と呼ぶ。

^a 実際 $\forall v = v^\mu e_\mu \in \mathbb{K}^n$ に対して $f(v) = v^\mu f(e_\mu)$ が成り立つので、 $f(e_1), \dots, f(e_N) \in E_x$ が指定されれば f が一意に決まる。

^b **ベクトル束の定義**から $\mathrm{proj}_2 \circ \varphi_\alpha|_{E_x}: E_x \rightarrow \mathbb{K}^N$ が \mathbb{K} -ベクトル空間の同型写像であるため。

逆に、与えられた主束を素材にして、変換関数を共有するファイバー束を構成することができる。

命題 2.3: Borel 構成

$G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ を**主束**とし、Lie 群 G の C^∞ 多様体への**左作用** $\blacktriangleright: G \times F \rightarrow F$ を与える。(2.4.6) で定義された G の P への**右作用**を $\blacktriangleleft: P \times G \rightarrow P$ と書く。

- 積多様体 $P \times F$ への G の新しい右作用 $\blacktriangleleft: (P \times F) \times G \rightarrow P \times F$ を

$$(u, f) \blacktriangleleft g := (u \blacktriangleleft g, g^{-1} \blacktriangleright f)$$

と定義し、この右作用による $P \times F$ の軌道空間を $P \times_G F := (P \times F)/G$ と書く。

- 商写像 $\varpi: P \times F \rightarrow P \times_G F$, $(u, f) \mapsto (u, f) \blacktriangleleft G$ による $(u, f) \in P \times F$ の像を $u \times_G f \in P \times_G F$ と書く。このとき写像

$$q: P \times_G F \rightarrow M, u \times_G f \mapsto \pi(u)$$

が well-defined になる。

このとき、 $F \hookrightarrow P \times_G F \xrightarrow{q} M$ は構造群 G をもち、変換関数が $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ のそれと同じであるような**ファイバー束**である。

証明 q の well-definedness は、(2.4.6) で定義した右作用 \blacktriangleleft が $\pi(u)$ を不変に保つので明らか。

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ の開被覆、局所自明化、変換関数をそれぞれ $\{U_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$, $\{\varphi_\lambda: \pi^{-1}(U_\lambda) \rightarrow U_\lambda \times G\}_{\lambda \in \Lambda}$, $\{t_{\alpha\beta}: M \rightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$ と書く。また、 $\forall \lambda \in \Lambda$ に対して**局所切断** $s_\lambda \in \Gamma(P|_{U_\lambda})$ を

$$s_\lambda: M \rightarrow \pi^{-1}(U_\lambda), x \mapsto \varphi_\lambda^{-1}(x, 1_G)$$

と定義する。

このとき, $\forall \lambda \in \Lambda$ に対して C^∞ 写像

$$\psi_\lambda: q^{-1}(U_\lambda) \longrightarrow U_\lambda \times F, \quad s_\lambda(x) \times_G f \longmapsto (x, f) \quad (2.4.7)$$

が well-defined な^{*26} 微分同相写像になる^{*27} ので, 族

$$\{\psi_\lambda: q^{-1}(U_\lambda) \longrightarrow U_\lambda \times F\}_{\lambda \in \Lambda}$$

を $F \hookrightarrow P \times_G F \xrightarrow{q} M$ の局所自明化にとる. すると $\forall \alpha, \beta \in \Lambda, \forall (x, f) \in (U_\alpha \cap U_\beta) \times F$ に対して

$$\begin{aligned} \psi_\beta^{-1}(x, f) &= s_\beta(x) \times_G f \\ &= \varphi_\beta^{-1}(x, 1_G) \times_G f \\ &= \varphi_\alpha^{-1}(x, t_{\alpha\beta}(x) 1_G) \times_G f \\ &= \varphi_\alpha^{-1}(x, 1_G t_{\alpha\beta}(x)) \times_G f \\ &= (\varphi_\alpha^{-1}(x, 1_G) \blacktriangleleft t_{\alpha\beta}(x)) \times_G f \\ &= (s_\alpha(x) \blacktriangleleft t_{\alpha\beta}(x)) \times_G f \\ &= \left((s_\alpha(x) \blacktriangleleft t_{\alpha\beta}(x)) \blacktriangleleft t_{\alpha\beta}(x)^{-1} \right) \times_G (t_{\alpha\beta}(x) \blacktriangleright f) \\ &= s_\alpha(x) \times_G (t_{\alpha\beta}(x) \blacktriangleright f) \\ &= \psi_\alpha^{-1}(x, t_{\alpha\beta}(x) \blacktriangleright f) \end{aligned}$$

が成り立つので $F \hookrightarrow P \times_G F \xrightarrow{q} M$ の変換関数は

$$\{t_{\alpha\beta}: M \longrightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$$

である. ■

【例 2.4.3】 同伴ベクトル束

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ を任意に与える. Lie 群 G の, N 次元 \mathbb{K} ベクトル空間 V への**左作用**とは, Lie 群 G の N 次元表現 $\rho: G \longrightarrow \mathrm{GL}(V)$ のことに他ならない^a. このとき, 命題 2.3 の方法によって構成される階数 N の**ベクトル束**のことを $P \times_\rho V$ と書き, **同伴ベクトル束** (associated vector bundle) と呼ぶ.

^a $\mathrm{End} V$ に標準的な C^∞ 構造を入れて Lie 群と見做したものを $\mathrm{GL}(V)$ と書いた.

^{*26} $\forall u \times_G f \in q^{-1}(U_\lambda)$ とする. このとき $q(u \times_G f) = \pi(u) \in U_\lambda$ なので $u \in P$ に主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ の局所自明化 $\varphi_\lambda: \pi^{-1}(U_\lambda) \longrightarrow U_\lambda \times F$ を作用させることができる. 従って $g(u) := \mathrm{proj}_2 \circ \varphi_\lambda(u) \in G$ とおけば, G の P への右作用の定義 (2.4.6) から $u = \varphi_\lambda^{-1}(\pi(u), g(u)) = \varphi_\lambda^{-1}(\pi(u), 1_G) \blacktriangleleft g(u) = s_\lambda(\pi(u)) \blacktriangleleft g(u)$ が成り立ち, $u \times_G f = (s_\lambda(\pi(u)) \blacktriangleleft g(u)) \times_G f = s_\lambda(\pi(u)) \times_G (g(u) \blacktriangleright f)$ と書くことができる. よって ψ_λ の定義 (2.4.7) において $\psi_\lambda(u \times_G f) = (\pi(u), g(u) \blacktriangleright f)$ であり, 全ての $q^{-1}(U_\lambda)$ の元の行き先が定義されていることがわかった. 次に $u \times_G f = u' \times_G f' \in q^{-1}(U_\lambda)$ であるとする. このとき右作用 \blacktriangleleft の定義からある $h \in G$ が存在して $u' = \varphi_\lambda^{-1}(\pi(u'), g(u')) = u \blacktriangleleft h = \varphi_\lambda^{-1}(\pi(u), g(u)h)$, $f' = h^{-1} \blacktriangleright f$ が成り立つので, $\pi(u') = \pi(u)$, $g(u') = g(u)h$, $f' = h^{-1} \blacktriangleright f$ が言える. 従って $\psi_\lambda(u' \times_G f') = (\pi(u'), g(u') \blacktriangleright f') = (\pi(u), (g(u)h) \blacktriangleright (h^{-1} \blacktriangleright f)) = (\pi(u), g(u) \blacktriangleright h \blacktriangleright h^{-1} \blacktriangleright f) = (\pi(u), g(u) \blacktriangleright f) = \psi_\lambda(u \times_G f)$ が成り立ち, ψ_λ が well-defined であることが示された.

^{*27} $\pi: P \longrightarrow M, g := \mathrm{proj}_2 \circ \varphi_\lambda: q^{-1}(U_\lambda) \longrightarrow G, \blacktriangleright: G \times F \longrightarrow F$ は全て C^∞ 写像の合成の形をしているので C^∞ 写像であり, $\psi_\lambda := (\pi \times (\blacktriangleright \circ (g \times \mathrm{id}_F)))$ もこれらの合成として書けている (写像 \times, id_F はもちろん C^∞ 級である) ので C^∞ 写像である. well-definedness の証明と同じ議論で ψ_λ の単射性がわかる. 全射性は定義 (2.4.7) より明らか. 逆写像 $(x, f) \longmapsto s_\lambda(x) \times_G f$ も, C^∞ 写像たちの合成 $q \circ (s_\lambda \times \mathrm{id}_F)$ なので C^∞ 写像である.

これでゲージ場を導入する準備が整った。つまり、この節の冒頭で考えた内部対称性を持つ場 $\varphi: \mathcal{M} \rightarrow \mathbb{K}^N$ とは、厳密には主束

$$G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} \mathcal{M}$$

の、線型 Lie 群 G の N 次元表現

$$\rho: G \rightarrow \mathrm{GL}(\mathbb{K}^N), U \mapsto (v \mapsto Uv)$$

による同伴ベクトル束

$$\mathbb{K}^N \hookrightarrow P \times_{\rho} \mathbb{K}^N \xrightarrow{q} \mathcal{M}$$

の局所切断 $\phi: V_{\alpha} \rightarrow P \times_{\rho} \mathbb{K}^N$ を、ある一つの局所自明化 $\sigma_{\alpha}: q^{-1}(V_{\alpha}) \rightarrow V_{\alpha} \times \mathbb{K}^N$ によって座標表示したもの（の第 2 成分を取り出してきたもの）

$$\varphi = \mathrm{proj}_2 \circ \sigma_{\alpha} \circ \phi: V_{\alpha} \rightarrow \mathbb{K}^N$$

のことだと見做せる。と言うのも、こう考えることで場の変換性 (2.4.2)

$$\varphi(x) \rightarrow \tilde{\varphi}(x) := U(x)\varphi(x)$$

が、時空 \mathcal{M} の 2 つのチャート $(V, (x^{\mu}))$, $(\tilde{V}, (\tilde{x}^{\mu}))$ の共通部分 $V \cap \tilde{V}$ 上における、局所自明化 $\sigma, \tilde{\sigma}: q^{-1}(V \cap \tilde{V}) \rightarrow (V \cap \tilde{V}) \times \mathbb{K}^N$ の取り替え（内部自由度に関する一般座標変換のようなもの）に伴う変換関数 $U_{\tilde{V}, V}: \mathcal{M} \rightarrow G$ の作用

$$\begin{aligned} \tilde{\sigma} \circ \sigma^{-1}: (V \cap \tilde{V}) \times \mathbb{K}^N &\rightarrow (V \cap \tilde{V}) \times \mathbb{K}^N, \\ (x, \varphi(x)) &\mapsto \left(x, \rho(U_{\tilde{V}, V}(x))(\varphi(x))\right) = \left(x, U_{\tilde{V}, V}(x)\varphi(x)\right) \end{aligned} \quad (2.4.8)$$

として上手く定式化できているのである*28。

2.4.2 Lie 群の指数写像と基本ベクトル場

主束の接続の話に入る前に、Lie 群の Lie 代数について考察する。この小節は [6, Chapter 20], [7, 第 6 章] による。

Lie 群 G の上の微分同相写像*29

$$\begin{aligned} L_g: G &\rightarrow G, x \mapsto gx, \\ R_g: G &\rightarrow G, x \mapsto xg, \end{aligned}$$

のことをそれぞれ左移動、右移動と言う。

*28 物理では変換性によって場を定義するので、数学的定式化はこれで良い。なお、この定式化は主束の全空間 P の情報を一切使っていないが、これは命題 2.1 の表れである。実際、この節の冒頭の議論で顕に登場したのは時空 \mathcal{M} 、場の配位を記述する空間 \mathbb{K}^N 、内部対称性を表す Lie 群 G とその表現 $\rho: G \rightarrow \mathrm{GL}(N, \mathbb{K})$ 、場の局所変換を表す C^{∞} 写像 $U: \mathcal{M} \rightarrow G$ だけだったので、その数学的定式化が P によらないのは妥当だと思う。

*29 従って、命題 B.7 から L_g, R_g によるベクトル場の押し出しが一意的に存在する。

定義 2.7: 左不変ベクトル場

Lie 群 G の左不変ベクトル場 (left-invariant vector field) とは, \mathbb{R} -ベクトル空間

$$\mathfrak{X}^L(G) := \{ X \in \mathfrak{X}(G) \mid \forall g \in G, (L_g)_* X = X \}$$

の元のこと. i.e. $\forall g \in G$ に対して自分自身と L_g -related な C^∞ ベクトル場のことを言う.

$\forall g \in G$ と $\forall X, Y \in \mathfrak{X}^L(G)$ をとる. このとき $(L_g)_* X = X$, $(L_g)_* Y = Y$ なので, 命題 B.9 の後半から

$$(L_g)_*[X, Y] = [(L_g)_* X, (L_g)_* Y] = [X, Y]$$

が言える. i.e. $\mathfrak{X}^L(G)$ は Lie ブラケットについて閉じるので, 体 \mathbb{R} 上の Lie 代数になる.

命題 2.4:

G を Lie 群とする. このとき評価写像

$$\text{ev}_{1_G}: \mathfrak{X}^L(M) \longrightarrow T_{1_G}G, X \longmapsto X_{1_G}$$

はベクトル空間の同型写像である.

証明 ev_{1_G} が \mathbb{R} -線型写像であることは明らか.

ev_{1_G} が単射

$\text{Ker ev}_{1_G} = \{0\}$ を示す. $\forall X \in \text{Ker ev}_{1_G}$ に対して $\text{ev}_{1_G}(X) = X_{1_G} = 0$ が成り立つ. 一方 $X \in \mathfrak{X}^L(G)$ でもあるので, $\forall g \in G$ に対して $X_g = X_{L_g(1_G)} = (T_{1_G}L_g)(X_{1_G}) = 0$ が言える^{*30}.

ev_{1_G} が全射

$\forall v \in T_{1_G}G$ を 1 つとり, C^∞ ベクトル場 $v^L \in \mathfrak{X}(G)$ を

$$v^L: G \longrightarrow TG, g \longmapsto T_{1_G}(L_g)(v) \quad (2.4.9)$$

と定義する^{*31}. $\forall g \in G$ に対して v^L が自分自身と L_g -related であることを示す. 実際, $\forall h \in G$ に対して

$$T_h(L_g)(v^L|_h) = T_h(L_g) \circ T_{1_G}(L_h)(v) = T_{1_G}(L_g \circ L_h)(v) = T_{1_G}(L_{gh})(v) = v^L|_{gh} = v^L|_{L_g(h)}$$

が言える. i.e. $v^L \in \mathfrak{X}^L(G)$ である. 従って v^L に ev_{1_G} を作用させることができ, $\text{ev}_{1_G}(v^L) = v^L|_{1_G} = T_{1_G}L_{1_G}(v) = v \in \text{Im ev}_{1_G}$ が言えた. ■

ここで $\mathfrak{g} := T_{1_G}G$ とおき, 命題 2.4 の (2.4.9) を使って \mathfrak{g} 上の Lie ブラケットを

$$[X, Y] := [X^L, Y^L]_{1_G} \in \mathfrak{g}$$

^{*30} 2 つ目の等号で L_g -related の定義を使った.

^{*31} v^L が C^∞ であることは次のようにしてわかる: $\forall f \in C^\infty(G)$ をとる. $\gamma(0) = 1_G$, $\dot{\gamma}(0) = v$ を充たす C^∞ 曲線 $\gamma: (-\delta, \delta) \longrightarrow G$ をとると, $\forall g \in G$ に対して $(v^L f)(g) = v(f \circ L_g) = \dot{\gamma}(0)(f \circ L_g) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (f \circ L_g \circ \gamma)(t)$ と書ける. $f \circ L_g \circ \gamma: (-\delta, \delta) \times G \longrightarrow \mathbb{R}$ と見做すとこれは C^∞ 写像の合成なので C^∞ 写像であり, 右辺は g に関して C^∞ 級である.

と定義すれば ev_{1_G} は Lie 代数の同型写像となる．この意味で \mathfrak{g} のことを **Lie 群 G の Lie 代数**と呼ぶ．

【例 2.4.4】一般線型群とその Lie 代数

一般線型群 $\text{GL}(n, \mathbb{K}) \subset \text{M}(n, \mathbb{K})$ の Lie 代数 $\mathfrak{gl}(n, \mathbb{K}) := T_{1_n} \text{GL}(n, \mathbb{K})$ を, $\text{GL}(n, \mathbb{K})$ のチャート $(\text{GL}(n, \mathbb{K}), (x^\mu)_\nu)$ の下で考える．まず, \mathbb{K} -線型写像

$$\begin{aligned} \alpha: \mathfrak{gl}(n, \mathbb{K}) &\longrightarrow \text{M}(n, \mathbb{K}), \\ a^\mu_\nu \frac{\partial}{\partial x^\mu_\nu} \Big|_{1_n} &\longmapsto [a^\mu_\nu]_{1 \leq \mu, \nu \leq n} \end{aligned}$$

は明らかに \mathbb{K} -ベクトル空間の同型写像である． $\forall a = a^\mu_\nu \frac{\partial}{\partial x^\mu_\nu} \Big|_{1_n}, b = b^\mu_\nu \frac{\partial}{\partial x^\mu_\nu} \Big|_{1_n} \in \mathfrak{gl}(n, \mathbb{K})$ をとる．このとき $\forall g = [g^\mu_\nu]_{1 \leq \mu, \nu \leq n} \in \text{GL}(n, \mathbb{K})$ に関する左移動は

$$L_g([x^\mu_\nu]_{1 \leq \mu, \nu \leq n}) = [g^\mu_\rho x^\rho_\nu]_{1 \leq \mu, \nu \leq n}$$

なる C^∞ 写像だから

$$\begin{aligned} a^L_g &= T_{1_G}(L_g)(a) = a^\mu_\nu T_{1_G}(L_g) \left(\frac{\partial}{\partial x^\mu_\nu} \Big|_{1_n} \right) \\ &= a^\mu_\nu \frac{\partial [L_g]^\rho_\sigma}{\partial x^\mu_\nu} (1_n) \frac{\partial}{\partial x^\rho_\sigma} \Big|_{L_g(1_n)} \\ &= g^\rho_\mu a^\mu_\nu \frac{\partial}{\partial x^\rho_\nu} \Big|_g \end{aligned}$$

と計算できる．i.e. 第 (μ, ν) 成分を取り出す C^∞ 関数を $\text{pr}^\mu_\nu: \text{GL}(n, \mathbb{K}) \longrightarrow \mathbb{K}$ とおくと $\forall f \in C^\infty(\text{GL}(n, \mathbb{K}))$ に対して $a^L f \in C^\infty(\text{GL}(n, \mathbb{K}))$ は

$$a^L f(g) = a^\mu_\nu \text{pr}^\rho_\mu(g) \frac{\partial f}{\partial x^\rho_\nu}(g)$$

と書ける．よって

$$\begin{aligned} [a, b]f &= [a^L, b^L]f(1_n) \\ &= a^\mu_\nu \text{pr}^\rho_\mu(1_n) \frac{\partial}{\partial x^\rho_\nu} \left(b^\alpha_\beta \text{pr}^\gamma_\alpha \frac{\partial f}{\partial x^\gamma_\beta} \right) \Big|_{1_n} \\ &\quad - b^\mu_\nu \text{pr}^\rho_\mu(1_n) \frac{\partial}{\partial x^\rho_\nu} \left(a^\alpha_\beta \text{pr}^\gamma_\alpha \frac{\partial f}{\partial x^\gamma_\beta} \right) \Big|_{1_n} \\ &= a^\mu_\nu b^\nu_\beta \frac{\partial f}{\partial x^\mu_\beta}(1_n) + \cancel{a^\mu_\nu b^\alpha_\beta \frac{\partial^2 f}{\partial x^\mu_\nu \partial x^\alpha_\beta}(1_n)} \\ &\quad - b^\mu_\nu a^\nu_\beta \frac{\partial f}{\partial x^\mu_\beta}(1_n) - \cancel{b^\mu_\nu a^\alpha_\beta \frac{\partial^2 f}{\partial x^\mu_\nu \partial x^\alpha_\beta}(1_n)} \\ &= \left((a^\mu_\rho b^\rho_\nu - b^\mu_\rho a^\rho_\nu) \frac{\partial}{\partial x^\mu_\nu} \Big|_{1_n} \right) f \end{aligned}$$

であり,

$$\alpha([a, b]) = [a^\mu_\rho b^\rho_\nu - b^\mu_\rho a^\rho_\nu]_{1 \leq \mu, \nu \leq n}$$

i.e. α は Lie 代数の同型写像だと分かった．

定理 2.2: 誘導される Lie 代数の準同型

Lie 群 G, H と Lie 群の準同型 $F: G \rightarrow H$ を与える.

- (1) このとき, $\forall X \in \mathfrak{g}$ に対して $Y \in \mathfrak{h}$ がただ一つ存在して, X^L と Y^L が F -related になる. i.e. $Y^L = F_* X^L$ である.
- (2) $T_{1_G} F: \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{h}, X \mapsto T_{1_G} F(X)$ は Lie 代数の準同型である.

証明 (1) $Y = T_{1_G} F(X) \in \mathfrak{h}$ に対して X^L と Y^L が F -related であることを示す. 実際, F が Lie 群の準同型であることから $\forall g, h \in G$ について

$$F \circ L_g(h) = F(gh) = F(g)F(h) = L_{F(g)} \circ F(h)$$

が成り立つこと, i.e. $F \circ L_g = L_{F(g)} \circ F$ に注意すると $\forall g \in G$ に対して

$$\begin{aligned} T_g F(X^L|_g) &= T_g F(T_{1_G} L_g(X)) \\ &= T_{1_G} (F \circ L_g)(X) \\ &= T_{1_G} (L_{F(g)} \circ F)(X) \\ &= T_{1_H} (L_{F(g)}) \circ T_{1_G} F(X) \\ &= T_{1_H} (L_{F(g)})(Y) \\ &= Y_{F(g)} \end{aligned}$$

が言える. 系 B.1 より $F_* X^L = Y^L$ がわかるので Y は一意的に定まる.

- (2) $\forall X, Y \in \mathfrak{g}$ とする. (1) と命題 B.9-(1) より $[F_* X^L, F_* Y^L]$ は $[X^L, Y^L]$ と F -related であるが, (1) で示した一意性から

$$F_* [X^L, Y^L] = [F_* X^L, F_* Y^L]$$

が言える. 両辺の $1_H \in H$ における値をとることで

$$T_{1_G} F([X, Y]) = (F_* [X^L, Y^L])_{1_G} = ([F_* X^L, F_* Y^L])_{1_G} = [X, Y]$$

が示された. ■

定義 2.8: 1 パラメータ部分群

Lie 群の準同型写像 $\mathbb{R} \rightarrow G$ のことを Lie 群 G の **1 パラメータ部分群** (one-parameter subgroup) と呼ぶ^a.

^a 1 パラメータ部分群自身は部分 Lie 群ではない.

命題 2.5: 1 パラメータ部分群の特徴付け

Lie 群 G を与える.

- (1) G の任意の 1 パラメータ部分群 $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow G$ に対して, γ を初期条件 $\gamma(0) = 1_G$ を充たす極大積分曲線として持つ左不変ベクトル場 $X \in \mathfrak{X}^L(G)$ が一意に存在する.
- (2) $\forall X \in \mathfrak{X}^L(G)$ に対して, 初期条件 $\gamma(0) = 1_G$ を充たす唯一の X の極大積分曲線 $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow G$ は G の 1 パラメータ部分群である.

上述の対応によって $X \in \mathfrak{X}^L(G)$ から一意的に定まる 1 パラメータ部分群のことを X が生成する 1 パラメータ部分群と呼ぶ.

命題 2.4 の同型と併せると

$$\{ G \text{ の 1 パラメータ部分群 } \} \xleftrightarrow{*} \mathfrak{X}^L(G) \xleftrightarrow{\text{ev}_{1_G}} T_{1_G}G$$

の 1 対 1 対応がある. i.e. G の任意の 1 パラメータ部分群 γ は, その初速度 $\dot{\gamma}(0) \in T_{1_G}G$ により完全に決定される.

証明 (1) G の 1 パラメータ部分群 $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow G$ を与える. $\frac{d}{dt} \in \mathfrak{X}^L(\mathbb{R})$ なので, 定理 2.2 より, $X := \gamma_*\left(\frac{d}{dt}\right) \in \mathfrak{X}^L(G)$ は $\frac{d}{dt}$ と γ -related な唯一の左不変ベクトル場である. このとき $\forall t_0 \in \mathbb{R}$ に大して

$$X_{\gamma(t_0)} = T_{t_0}\gamma \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} \right) = \dot{\gamma}(t_0)$$

が成り立ち, γ は初期条件 $\gamma(0) = 1_G$ を充たす X の極大積分曲線である.

- (2) 定理 B.6 より $\forall X \in \mathfrak{X}^L(G)$ は完備なので, X は大域的なフローを生成する. 従って $\gamma(0) = 1_G$ を充たす X の極大積分曲線 γ が唯一存在し, その定義域が \mathbb{R} になる.

$\forall g \in G$ をとる. 左不変ベクトル場の定義より $X \in \mathfrak{X}^L(G)$ は X 自身と L_g -related なので, 命題 B.11 から $L_g \circ \gamma: \mathbb{R} \rightarrow G$ もまた X の積分曲線である. 従って $\forall s \in \mathbb{R}$ に対して曲線 $L_{\gamma(s)} \circ \gamma: t \mapsto L_{\gamma(s)}(\gamma(t)) = \gamma(s)\gamma(t)$ は $t=0$ において点 $\gamma(s) \in G$ を通過する X の積分曲線である. 然るに補題 B.3-(2) より曲線 $t \mapsto \gamma(s+t)$ もまた同一の初期条件を充たす X の積分曲線なので, 定理 B.2 よりこれらは $\forall t \in \mathbb{R}$ において一致しなくてはならない:

$$\gamma(s)\gamma(t) = \gamma(s+t)$$

i.e. $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow G$ は 1 パラメータ部分群である. ■

定義 2.9: 指数写像

Lie 群 G を与える. \mathfrak{g} を G の Lie 代数とする. G の指数写像 (exponential map) を

$$\exp: \mathfrak{g} \rightarrow G, X \mapsto \gamma_{(X)}(1)$$

と定義する. ただし, $\gamma_{(X)}: \mathbb{R} \rightarrow G$ は $X^L \in \mathfrak{X}^L(G)$ が生成する 1 パラメータ部分群である.

命題 2.6: 指数写像の性質

Lie 群 G を与える. \mathfrak{g} を G の Lie 代数とする.

- (1) $\exp: \mathfrak{g} \rightarrow G$ は C^∞ 写像
- (2) $\forall X \in \mathfrak{g}$ に対して,

$$\gamma_{(X)}: \mathbb{R} \rightarrow G, t \mapsto \exp(tX)$$

は $X^L \in \mathfrak{X}^L(G)$ が生成する 1 パラメータ部分群である.

- (3) $\forall X \in \mathfrak{g}, \forall s, t \in \mathbb{R}$ に対して

$$\exp((s+t)X) = \exp(sX) \exp(tX)$$

- (4) $\forall X \in \mathfrak{g}$ に対して

$$(\exp X)^{-1} = \exp(-X)$$

- (5) H を別の Lie 群, $F: G \rightarrow H$ を任意の Lie 群の準同型とすると, 以下の図式が可換になる:

$$\begin{array}{ccc} \mathfrak{g} & \xrightarrow{T_1 G F} & \mathfrak{h} \\ \exp \downarrow & & \downarrow \exp \\ G & \xrightarrow{F} & H \end{array}$$

- (6) $\forall X \in \mathfrak{g}$ に対して, 左不変ベクトル場 $X^L \in \mathfrak{X}^L(G)$ が生成するフロー $\theta_{(X)}: \mathbb{R} \times G \rightarrow G$ に対して

$$\theta_{(X)}(t, g) = g \exp(tX) \quad (= R_{\exp(tX)}(g))$$

が成り立つ.

- (7) $T_0(\exp): T_0 \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g}$ は恒等写像である.
- (8) 点 $0 \in \mathfrak{g}$ の近傍 $U \subset \mathfrak{g}$ および点 $1_G \in G$ の近傍 $V \subset G$ が存在して, $\exp|_U: U \rightarrow V$ が微分同相写像になる.

証明 (1) [6, p.519, Proposition 20.8-(1)]

- (2) $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow G$ を $X^L \in \mathfrak{X}^L(G)$ が生成する 1 パラメータ部分群とする. これは命題 2.5-(2) により $\gamma(0) = 1_G$ を充たす X^L の唯一の極大積分曲線である.

$\forall t \in \mathbb{R}$ をとる. このとき補題 B.3-(1) より, C^∞ 曲線 $\tilde{\gamma}: \mathbb{R} \rightarrow G, s \mapsto \gamma(ts)$ は初期条件 $\tilde{\gamma}(0) = 1_G$ を充たすベクトル場 tX^L の極大積分曲線なので, その一意性から

$$\gamma_{(X)}(t) = \exp(tX) = \tilde{\gamma}(1) = \gamma(t)$$

が成り立つ. i.e. $\gamma_{(X)} = \gamma$ が言えた.

- (3) (2) より $\gamma_{(X)}$ が 1 パラメータ部分群なので

$$\exp((s+t)X) = \gamma_{(X)}(s+t) = \gamma_{(X)}(s)\gamma_{(X)}(t) = \exp(sX)\exp(tX)$$

(4) (2) より $\gamma_{(X)}$ が 1 パラメータ部分群なので

$$\begin{aligned}\exp X \exp(-X) &= \gamma_{(X)}(1)\gamma_{(X)}(-1) = \gamma_{(X)}(0) = 1_G \\ \exp(-X) \exp X &= \gamma_{(X)}(-1)\gamma_{(X)}(1) = \gamma_{(X)}(0) = 1_G\end{aligned}$$

が言える. i.e. $(\exp X)^{-1} = \exp(-X)$ である.

(5) $\forall X \in \mathfrak{g}$ を 1 つ固定する. (2) より C^∞ 写像 $t \mapsto \exp(t T_{1_G} F(X))$ は左不変ベクトル場 $(T_{1_G} F(X))^L = F_*(X^L) \in \mathfrak{X}^L(G)$ が生成する 1 パラメータ部分群である. ここで, $\sigma: \mathbb{R} \rightarrow H, t \mapsto F(\exp(tX))$ とおいたとき

$$\begin{aligned}\dot{\sigma}(0) &= T_0(F \circ \exp(tX)) \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) \\ &= T_{1_G} F \circ T_0(\exp(tX)) \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) \\ &= T_{1_G} F(\gamma_{(X)}(0)) \\ &= T_{1_G} F(X)\end{aligned}$$

が成り立つので σ もまた左不変ベクトル場 $(T_{1_G} F(X))^L \in \mathfrak{X}^L(G)$ が生成する 1 パラメータ部分群であり, その一意性から $\sigma(t) = \exp(t T_{1_G} F(X))$ が言える.

(6) $\forall (t, g) \in \mathbb{R} \times G$ をとる. 左不変ベクトル場の定義より $X^L \in \mathfrak{X}^L(G)$ は X^L 自身と L_g -related なので, 命題 B.11 から $L_g \circ \gamma_{(X)}: \mathbb{R} \rightarrow G, t \mapsto \exp(tX)$ もまた X^L の極大積分曲線である. $L_g \circ \gamma_{(X)}(0) = g$ なので, 極大積分曲線の一意性から $L_g \circ \gamma_{(X)} = \theta_{(X)}^{(g)}$ が言える. 従って

$$g \exp(tX) = L_g(\exp(tX)) = L_g \circ \gamma_{(X)}(t) = \theta_{(X)}^{(g)}(t) = \theta_{(X)}(t, g).$$

(7) $\forall X \in T_0 \mathfrak{g}$ を 1 つとる. \mathfrak{g} 上の C^∞ 曲線 $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathfrak{g}, t \mapsto tX$ は $\dot{\gamma}(0) = X$ を充たすので

$$\begin{aligned}T_0(\exp)(X) &= T_0(\exp)(\dot{\gamma}(0)) \\ &= T_0(\exp) \circ T_0 \gamma \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) \\ &= T_0(\exp \circ \gamma) \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) \\ &= \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \exp(tX) \\ &= X\end{aligned}$$

(8) (7) より点 $0 \in \mathfrak{g}$ において $T_0(\exp): T_0 \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g} = T_{1_G} G$ が全単射なので, C^∞ 多様体に関する逆関数定理が使える. ■

定義 2.10: 微分表現

V を \mathbb{K} -ベクトル空間とする. Lie 群 G の表現 $\rho: G \rightarrow \text{GL}(V)$ の, $1_G \in G$ における微分 $T_{1_G} \rho: \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{gl}(V)$ は Lie 代数の表現である. この $T_{1_G} \rho$ のことを ρ の微分表現 (differential representation) と呼ぶ.

【例 2.4.5】 随伴表現

$\forall g \in G$ に対して準同型 $F_g: G \rightarrow G, x \mapsto gxg^{-1}$ を考えると $F_{gh} = F_g \circ F_h$ が成り立つ. 故に, $1_G \in G$ における微分

$$T_{1_G}(F_g): \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{g}$$

は, T_{1_G} の関手性から $T_{1_G}(F_{gh}) = T_{1_G}(F_g) \circ T_{1_G}(F_h)$ を充たす. よって

$$\text{Ad}: G \rightarrow \text{GL}(\mathfrak{g}), g \mapsto T_{1_G}(F_g)$$

は Lie 群 G の表現となる^a. これを Lie 群 G の**随伴表現** (adjoint representation) と呼ぶ.

Ad の微分表現を**指数写像**を使って計算してみよう. $\forall X \in \mathfrak{g}$ をとる. 命題 2.6-(2) により曲線 $\gamma_{(X)}: t \mapsto \exp(tX)$ は X が生成する 1 パラメータ部分群なので, 命題 B.13 から $\gamma_{(X)}'(0) = X$ である. 従って $\forall Y \in \mathfrak{g}$ に大して

$$\begin{aligned} (T_{1_G}(\text{Ad})(X))Y &= (T_{1_G}(\text{Ad})(\gamma_{(X)}'(0)))Y \\ &= T_{1_G}(\text{Ad}) \circ T_0\gamma_{(X)} \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \right) Y \\ &= T_0(\text{Ad} \circ \gamma_{(X)}) \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \right) Y \\ &= \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \text{Ad}(\exp(tX)) \right) Y \\ &= \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \text{Ad}(\exp(tX))(Y) \right) \\ &= \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} (T_{1_G}(F_{\exp(tX)})(Y)) \\ &= \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} (T_{1_G}(R_{(\exp(tX))^{-1}} \circ L_{\exp(tX)})(Y_{1_G}^L)) \\ &= \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} (T_{L_{\exp(tX)}(1_G)}(R_{\exp(-tX)}) \circ T_{1_G}(L_{\exp(tX)})(Y_{1_G}^L)) \\ &= \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} (T_{\exp(tX)}(R_{\exp(-tX)})(Y_{\exp(tX)}^L)) \end{aligned}$$

ここで, 命題 2.6-(6) より $X^L \in \mathfrak{X}^L(G)$ が**生成するフロー**が $\theta_t(g) = R_{\exp(tX)}(g)$ と書かれることを思い出すと,

$$\begin{aligned} &\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} (T_{\exp(tX)}(R_{\exp(-tX)})(Y_{\exp(tX)}^L)) \\ &= \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} T_{\theta_t(1_G)}(\theta_{-t})(Y_{\theta_t(1_G)}^L) \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_{\theta_t(1_G)}(\theta_{-t})(Y_{\theta_t(1_G)}^L) - Y_{1_G}^L}{t} \\ &= (\mathcal{L}_{X^L} Y^L)_{1_G} \\ &= [X^L, Y^L]_{1_G} \\ &= [X, Y] \end{aligned}$$

となる．ただし 3 つ目の等号で **Lie 微分の定義**を使った．結局

$$\mathrm{ad} := T_{1_G}(\mathrm{Ad}): \mathfrak{g} \longrightarrow \mathfrak{gl}(\mathfrak{g}), X \longmapsto (Y \mapsto [X, Y])$$

であることが分かった．

^a 厳密には Ad の C^∞ 性を示さなくてはならない．証明は [6, p.534, Proposition 20.24] を参照．

【例 2.4.6】一般線型群の随伴表現

$G = \mathrm{GL}(n, \mathbb{K})$ としたときの**随伴表現**を考える． $\mathrm{GL}(n, \mathbb{K})$ のチャート $(\mathrm{GL}(n, \mathbb{K}), (x^\mu)_\nu)$ をとると $\forall g = [g^\mu_\nu]_{1 \leq \mu, \nu \leq n} \in \mathrm{GL}(n, \mathbb{K})$ に関して C^∞ 写像 $F_g: G \longrightarrow G$ は

$$F_g([x^\mu_\nu]_{1 \leq \mu, \nu \leq n}) = [g^\mu_\rho x^\rho_\sigma [g^{-1}]^\sigma_\nu]_{1 \leq \mu, \nu \leq n}$$

と座標表示されるので, $\forall c^\mu_\nu \frac{\partial}{\partial x^\mu_\nu} \Big|_{\mathbf{1}_n} \in \mathfrak{gl}(n, \mathbb{K})$ の自然基底に関して

$$\begin{aligned} \mathrm{Ad}(g) \left(c^\mu_\nu \frac{\partial}{\partial x^\mu_\nu} \Big|_{\mathbf{1}_n} \right) &= c^\mu_\nu T_{\mathbf{1}_n} \left(\frac{\partial}{\partial x^\mu_\nu} \Big|_{\mathbf{1}_n} \right) \\ &= c^\mu_\nu \frac{\partial [F_g]^\rho_\sigma}{\partial x^\mu_\nu} (\mathbf{1}_n) \frac{\partial}{\partial x^\rho_\sigma} \Big|_{F_g(\mathbf{1}_n)} \\ &= g^\rho_\mu c^\mu_\nu [g^{-1}]^\nu_\sigma \frac{\partial}{\partial x^\rho_\sigma} \Big|_{\mathbf{1}_n} \end{aligned}$$

がわかる．【例 2.4.4】の Lie 代数の同型写像 $\alpha: \mathfrak{gl}(n, \mathbb{K}) \longrightarrow \mathrm{M}(n, \mathbb{K})$ を使うと、これは行列の積の意味で

$$\alpha \circ \mathrm{Ad}(g) \circ \alpha^{-1}(X) = gXg^{-1}$$

を意味する．以上の議論は G が $\mathrm{GL}(n, \mathbb{K})$ の部分 Lie 群の場合にも成立するが、大抵の場合 Lie 代数の同型写像 α は省略される．

定理 B.2 によって、 C^∞ 多様体 M 上の完備なベクトル場 X が Lie 群 \mathbb{R} の M への作用 $\theta: \mathbb{R} \times M \longrightarrow M$ を一意に定めることが分かる．そしてこのような状況を指して、ベクトル場 X は Lie 群 \mathbb{R} の作用 θ の無限小生成子であると言うのだった．この考えを任意の Lie 群 G の、任意の M への**右作用**に拡張することができる．つまり、任意の Lie 群 G の任意の右作用 $\blacktriangleleft: M \times G \longrightarrow M$ は、ただ一つの無限小生成子を持つ．

定義 2.11: 基本ベクトル場

Lie 群 G が C^∞ 多様体 M に右から作用しているとする. この右作用を $\blacktriangleleft: M \times G \longrightarrow M$ と書く.

- $\forall X \in \mathfrak{g}$ に対して, 基本ベクトル場 (fundamental vector field) $X^\# \in \mathfrak{X}(M)$ を次のように定める:

$$X_x^\# := \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} (x \blacktriangleleft \exp(tX)) \in T_x M$$

- 写像

$$\blacktriangleleft^\#: \mathfrak{g} \longrightarrow \mathfrak{X}(M), X \longmapsto X^\#$$

のことを右作用 \blacktriangleleft の無限小生成子と呼ぶ.

上の状況下で

- $\forall g \in G$ に対して右作用移動 $R_g: M \longrightarrow M$ を $R_g(x) := x \blacktriangleleft g$ と定義する.
- $\forall x \in M$ に対して右作用軌道 $R^{(x)}: G \longrightarrow M$ を $R^{(x)}(g) := x \blacktriangleleft g$ と定義する.

$\forall X \in \mathfrak{g}$ に対して, C^∞ 写像^{*32}

$$\theta_{(X)}: \mathbb{R} \times M \longrightarrow M, (t, x) \longmapsto x \blacktriangleleft \exp(tX) = R_{\exp(tX)}(x)$$

は大域的フローである^{*33}. この大域的フローの無限小生成子はベクトル場

$$x \longmapsto \left(x, \theta_{(X)}^{(x)}(0) \right) = \left(x, T_0(\theta_{(X)}^{(x)}) \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \right) \right)$$

であるが^{*34}, これがまさに $X^\# \in \mathfrak{X}(M)$ になっている. つまり, 基本ベクトル場は $\forall x \in M$ において, $\forall f \in C^\infty(M)$ に

$$X_x^\# f = T_0(\theta_{(X)}^{(x)}) \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \right) f = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} (f \circ \theta_{(X)}^{(x)})(t) = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} f(x \blacktriangleleft \exp(tX))$$

と作用する.

^{*32} これは命題 2.6-(6) からの類推だと言える.

^{*33} 実際, 命題 2.6 から

$$\begin{aligned} \theta_{(X)}(0, x) &= x \blacktriangleleft 1_G = x, \\ \theta_{(X)}(t+s, x) &= x \blacktriangleleft \exp((s+t)X) \\ &= x \blacktriangleleft (\exp(sX) \exp(tX)) \\ &= x \blacktriangleleft \exp(sX) \blacktriangleleft \exp(tX) \\ &= \theta_{(X)}(t, \theta_{(X)}(s, x)) \end{aligned}$$

が成り立つ.

^{*34} 強引に書くと $\theta_{(X)}^{(x)} = R^{(x)} \circ \exp(-X): \mathbb{R} \longrightarrow M$ と言うことになる.

もしくは、次のように考えることもできる：曲線 $\gamma_{(X)}: t \mapsto \exp(tX)$ は初速度 $\gamma_{(\dot{X})}(0) = X$ なので、

$$\begin{aligned}
T_{1_G}(R^{(x)})(X) &= T_{1_G}(R^{(x)})(\gamma_{(\dot{X})}(0)) \\
&= T_{1_G}(R^{(x)}) \circ T_0(\gamma_{(X)}) \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) \\
&= T_0(R^{(x)} \circ \gamma_{(X)}) \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) \\
&= T_0(\theta_{(X)}^{(x)}) \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) \\
&= X_x^\#.
\end{aligned} \tag{2.4.10}$$

このことから $\blacktriangleleft^\#$ が \mathbb{R} -線型写像だとわかる。なお、等式 (2.4.10) は主束の接続形式を調べる際に極めて重要な役割を果たす。

補題 2.1:

Lie 群 G の C^∞ 多様体 M への右作用 $\blacktriangleleft: M \times G \rightarrow M$ を与える。

このとき $\forall x \in M$ および $\forall X \in \mathfrak{g}$ に対して、 $X^L \in \mathfrak{X}^L(G)$ とその基本ベクトル場 $X^\#$ は $R^{(x)}$ -related である

証明 $\forall g, h \in G$ に対して

$$R^{(x \blacktriangleleft g)}(h) = x \blacktriangleleft g \blacktriangleleft h = x \blacktriangleleft (gh) = x \blacktriangleleft L_g(h) = R^{(x)} \circ L_g(h)$$

が成り立つことに注意する。 $\forall g \in G$ をとり、 $y := R^{(x)}(g) = x \blacktriangleleft g$ とおく。 X^L が左不変ベクトル場であることから

$$\begin{aligned}
X_y^\# &= T_{1_G}(R^{(y)})(X) \\
&= T_{1_G}(R^{(x \blacktriangleleft g)})(X_{1_G}^L) \\
&= T_{1_G}(R^{(x)} \circ L_g)(X_{1_G}^L) \\
&= T_{L_g(1_G)}(R^{(x)}) \circ T_{1_G}(L_g)(X_{1_G}^L) \\
&= T_g(R^{(x)})(X_g^L)
\end{aligned}$$

が言えた。 ■

命題 2.7: $\blacktriangleleft^\#$ は Lie 代数の準同型

Lie 群 G の C^∞ 多様体 M への右作用 $\blacktriangleleft: M \times G \rightarrow M$ を与える。このとき右作用 \blacktriangleleft の無限小生成子

$$\blacktriangleleft^\#: \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{X}(M), X \mapsto X^\#$$

は Lie 代数の準同型である。

証明 $\forall X, Y \in \mathfrak{g}$ をとる。補題 2.1 と Lie ブラケットの自然性から $\forall x \in M$ に対して $[X^L, Y^L]$ と $[X^\#, Y^\#]$ が $R^{(x)}$ -related だと分かる。 i.e.

$$[X^\#, Y^\#]_x = [X^\#, Y^\#]_{R^{(x)}(1_G)} = T_{1_G}(R^{(x)})([X^L, Y^L]_{1_G}) = T_{1_G}(R^{(x)})([X, Y]) = [X, Y]_x^\#$$

が言えた. ■

しばらくの間 Lie 群 G (もしくはその部分群) の Lie 代数を $\text{Lie}(G) := \mathfrak{g}$ と書くことにする^{*35}.

命題 2.8: 基本ベクトル場の零点

Lie 群 G の C^∞ 多様体 M への右作用 $\blacktriangleleft: M \times G \rightarrow M$ を与える. このとき, 以下の2つは同値である:

- (1) $X \in \mathfrak{g}$ の基本ベクトル場 $X^\#$ が点 $x \in M$ において $X_x^\# = 0$ になる
- (2) $X \in \text{Lie}(\text{Stab}(x))$

ただし, $\text{Stab}(x) \subset G$ は点 $x \in M$ の安定化部分群^aである.

^a つまり, $\text{Stab}(x) := \{g \in G \mid x \blacktriangleleft g = x\}$

証明 (1) \iff (2)

$X \in \text{Lie}(\text{Stab}(x))$ ならば $\forall t \in \mathbb{R}$ に対して $\exp(tX) \in \text{Stab}(x)$ である. 従って $x \in M$ の近傍上で定義された任意の C^∞ 関数 f に対して

$$X_x^\# f = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} f(x \blacktriangleleft \exp(tX)) = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} f(x) = 0.$$

と計算できる^{*36}

(1) \implies (2)

$X_x^\# = 0$ とする. このとき定数写像 $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow M, t \mapsto x$ が

$$\dot{\gamma}(t) = 0 = X_{\gamma(t)}^\#$$

を満たすので, 初期条件 $\gamma(0) = x$ を満たす $X^\# \in \mathfrak{X}(M)$ の極大積分曲線となる. 一方, $\theta_{(X)}^{(x)}: \mathbb{R} \rightarrow M, t \mapsto x \blacktriangleleft \exp(tX)$ もまた同一の初期条件を満たす $X^\#$ の極大積分曲線だったので, その一意性から $\theta_{(X)}^{(x)} = \gamma \iff x \blacktriangleleft \exp(tX) = x \quad \forall t \in \mathbb{R} \iff \exp(tX) \in \text{Stab}(x) \quad \forall t \in \mathbb{R}$ が言えた. 従って $X \in \text{Lie}(\text{Stab}(x))$ である. ■

^{*35} 例えば [6] では, $\text{Lie}(G) := \mathfrak{X}^L(G)$ と定義しているので注意. 同型なので然程問題にはならないが...

^{*36} $f(x \blacktriangleleft \exp(tX))$ が t に関して定数関数なので.

系 2.3:

Lie 群 G の C^∞ 多様体 M への右作用 $\blacktriangleleft: M \times G \rightarrow M$ を与える.
 このとき, $\forall x \in M$ の右作用軌道 $R^{(x)}: G \rightarrow M$ の微分

$$T_{1_G}(R^{(x)}): \mathfrak{g} \rightarrow T_x M$$

に対して

$$\text{Ker}(T_{1_G}(R^{(x)})) = \text{Lie}(\text{Stab}(x))$$

が成り立つ.

証明 $\forall X \in \mathfrak{g}$ をとる. (2.4.10) と命題 2.8 から

$$\begin{aligned} X \in \text{Ker}(T_{1_G}(R^{(x)})) &\iff T_{1_G}(R^{(x)})(X) = 0 \\ &\iff X_x^\# = 0 \\ &\iff X \in \text{Lie}(\text{Stab}(x)) \end{aligned}$$

■

2.4.3 主束の接続

与えられた C^∞ 多様体 M 上の k -形式 (k -form) とは, 外積代数束 (これはベクトル束になる)

$$\bigwedge^k T^*M := \coprod_{p \in M} \left(\bigwedge^k T_p^*M \right)$$

の C^∞ 切断のことである. k -形式全体の集合を

$$\Omega^k(M) := \Gamma\left(\bigwedge^k T^*M\right)$$

と書く.

任意の \mathbb{K} -ベクトル空間 V, W に関して, 自然な \mathbb{K} -ベクトル空間の同型

$$\underbrace{V^* \otimes \cdots \otimes V^*}_k \otimes W \cong \left\{ f: \underbrace{V \times \cdots \times V}_k \rightarrow W \mid \text{多重線型写像} \right\}$$

がある. M を底空間とする任意のベクトル束 $E \xrightarrow{\pi} M$ が与えられたとき, この同型を念頭において, E 値 k -形式 (E -valued k form) をテンソル積束

$$\left(\bigwedge^k T^*M \right) \otimes E$$

の C^∞ 切断として定義する. E 値 k -形式全体の集合を

$$\Omega^k(M; E) := \Gamma\left(\left(\bigwedge^k T^*M\right) \otimes E\right)$$

と書く^{*37}. 特に E があるベクトル空間 V に対して $E = M \times V$ の形をした自明束の場合、代わりに

$$\Omega^k(M; V) := \Omega^k(M; M \times V)$$

と書き, V 値 k -形式と呼ぶ^{*38}.

さて, Lie 群に関する準備が終わったのでいよいよ主束の接続を定義する. この小節の内容は [7, 第 6 章], [8, §28] が詳しい.

定義 2.12: 主束の接続 (Ehresmann 接続)

$G \curvearrowright P \xrightarrow{\pi} M$ を主束とする. $\forall g \in G$ に対して, 命題 2.2 の右作用によって右作用移動を $R_g: P \rightarrow P, u \mapsto u \triangleleft g$ と定義する.

- 分布 $\{H_u \subset T_u P \mid u \in P\}$ が P 上の接続 (connection) であるとは, 以下の 2 条件が成り立つことを言う:

(C-1) $\forall u \in P$ に対して

$$T_u P = \text{Ker}(T_u \pi) \oplus H_u$$

(C-2) $\forall u \in P, \forall g \in G$ に対して

$$T_u(R_g)(H_u) = H_{R_g(u)}$$

が成り立つ (分布 $\{H_u\}$ は G -不変).

$\text{Ker } T_u(\pi), H_u$ をそれぞれ $T_u P$ の垂直部分空間, 水平部分空間と呼ぶ.

- \mathfrak{g} 値 1-形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ が接続形式であるとは, 次の 2 条件を充たすことをいう:

(CF-1) $\forall X \in \mathfrak{g}$ に対して

$$\omega(X^\#) = X$$

(CF-2) $\forall g \in G$ に対して

$$(R_g)^* \omega = \text{Ad}(g^{-1})(\omega)$$

ただし $\text{Ad}: G \rightarrow \text{GL}(\mathfrak{g})$ は Lie 群 G の随伴表現である.

本題に入る前に, 微分幾何学の風習への注意をしておく. 境界あり/なし C^∞ 多様体 M とその部分多様体 $S \subset M$ を与える. このとき包含写像を $\iota: S \hookrightarrow M$ と書くと, $\forall p \in S \subset M$ に対して $T_p S$ を $T_p \iota(T_p S)$ と同一視する^{*39} ことで $T_p M$ の部分ベクトル空間と見做すのである [6, p.116].

さて, 主束 $G \curvearrowright P \xrightarrow{\pi} M$ において $\forall u \in P$ を 1 つ固定する. $G_{\pi(u)} := \pi^{-1}(\{\pi(u)\})$ とおいたとき, $\forall X \in T_u G_{\pi(u)} \subset T_u P$ (i.e. 点 $u \in P$ におけるファイバー方向の接空間) の, $\pi: P \rightarrow M$ の微分による像

^{*37} $\Omega^0(M; E) = \Gamma(E)$ に注意.

^{*38} V が有限次元ベクトル空間ならば, $\Omega^k(M; V) \cong \Omega^k(M) \otimes_{\mathbb{R}} V$ が成り立つ.

^{*39} つまり $\forall v \in T_p S$ は $\forall f \in C^\infty(S)$ に $v(f)$ として作用するが, $v \in T_p S \subset T_p M$ と見做す時は $\forall f \in C^\infty(M)$ に, $T_p \iota(v)f = v(f \circ \iota) = v(f|_S)$ として作用する.

$T_u\pi(X) \in T_{\pi(u)}M$ は、上述の注意より勝手な C^∞ 関数 $f \in C^\infty(M)$ に対して

$$T_u\pi(X)f = X(f \circ \pi|_{G_{\pi(u)}})$$

と作用する．然るに C^∞ 写像 $f \circ \pi|_{G_{\pi(u)}}$ は常に値 $f(\pi(u))$ を返す定数写像なので， $T_u\pi(X)f = 0$ が言える^{*40}．i.e. $X \in \text{Ker}(T_u\pi)$ であり，

$$T_uG_{\pi(u)} \subset \text{Ker}(T_u\pi)$$

が言えた．一方， $T_u\pi: T_uP \rightarrow T_{\pi(u)}M$ は明らかに全射なので $\dim \text{Im}(T_u\pi) = \dim T_{\pi(u)}M$ であり，故にファイバー束の局所自明性と階数-退化次元の定理から

$$\dim \text{Ker}(T_u\pi) = \dim T_uP - \dim T_{\pi(u)}M = \dim T_uG_{\pi(u)} = \dim G \quad (2.4.11)$$

が言える．結局

$$T_uG_{\pi(u)} = \text{Ker}(T_u\pi)$$

だと分かった．さらに次の非常に重要な補題がある．この補題のために基本ベクトル場を導入したと言っても過言ではない：

補題 2.2:

$G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ を主束とする．命題 2.2 で与えた Lie 群 G の全空間 P への右作用 $\blacktriangleleft: P \times G \rightarrow P$ の無限小生成子 $\blacktriangleleft^\#: \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{X}(P)$, $X \mapsto X^\#$ について，

$$\forall u \in P, \quad \text{Ker}(T_u\pi) = \{X_u^\# \in T_uP \mid X \in \mathfrak{g}\}$$

が成り立つ．

証明 $\forall u \in P$ を 1 つ固定する．

$$\text{Ker}(T_u\pi) \supset \{X_u^\# \in T_uP \mid X \in \mathfrak{g}\}$$

$\forall X \in \mathfrak{g}$ をとる．このとき (2.4.10) より $X_u^\# = T_{1_G}(R^{(u)})(X)$ だが， $\pi \circ R^{(u)}$ は定数写像なので

$$\begin{aligned} T_u\pi(X_u^\#) &= T_u\pi \circ T_{1_G}(R^{(u)})(X) \\ &= T_{1_G}(\pi \circ R^{(u)})(X) \\ &= 0 \end{aligned}$$

が分かる．i.e. $X_u^\# \in \text{Ker}(T_u\pi)$ である．

$$\text{Ker}(T_u\pi) \subset \{X_u^\# \in T_uP \mid X \in \mathfrak{g}\}$$

まず， \mathbb{R} -線型写像

$$T_{1_G}(R^{(u)}): \mathfrak{g} \rightarrow \text{Ker}(T_u\pi)$$

がベクトル空間の同型写像であることを示す．系 2.3 から $\text{Ker } T_{1_G}(R^{(u)}) = \text{Lie}(\text{Stab}(u))$ だが，命題 2.2 より右作用 \blacktriangleleft は自由なので $\text{Stab}(u) = \{1_G\}$ である．従って $\text{Ker } T_{1_G}(R^{(u)}) = \{0\}$ であり，

^{*40} 定数関数に接ベクトルを作用させると 0 になる：Leibniz 則より，定数関数 $1: M \rightarrow \mathbb{R}$, $p \mapsto 1$ に対して $v(1) = v(1 \cdot 1) = v(1) + v(1) \implies v(1) = 0$. v の線型性から一般の定数関数に対しても 0 になることが言える．

$T_{1_G}(R^{(u)})$ は単射. (2.4.11) より $\dim \mathfrak{g} = \dim G = \dim \text{Ker}(T_u \pi)$ なので $T_{1_G}(R^{(u)})$ はベクトル空間の同型写像である.

以上より, $\forall v \in \text{Ker}(T_u \pi)$ に対して $(T_{1_G}(R^{(u)}))^{-1}(v) \in \mathfrak{g}$ であり, (2.4.10) から

$$v = T_{1_G}(R^{(u)}) \left((T_{1_G}(R^{(u)}))^{-1}(v) \right) = \left((T_{1_G}(R^{(u)}))^{-1}(v) \right)_u^\#$$

が言えた.

■

接続の定義は幾何学的イメージがわかりやすいが, 計算は絶望的である. 幸いにして主束の接続を与えることと, 全空間上の**接続形式**を与えることは同値なのでなんとかなる:

定理 2.4: 接続と接続形式の関係

$G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ を**主束**とする.

(1) $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ が**接続形式**ならば, 分布

$$\{ \text{Ker } \omega_u \subset T_u P \mid u \in P \}$$

は P 上の**接続**である.

(2) (1) は P 上の接続形式全体の集合から P 上の接続全体の集合への 1 対 1 対応を与える.

証明 (1) $\forall u \in P$ を 1 つ固定する. 命題 2.2 で与えた Lie 群 G の全空間 P への**右作用** $\triangleleft: P \times G \rightarrow P$ の**無限小生成子** $\triangleleft^\#: \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{X}(P)$, $X \mapsto X^\#$ を考える.

(C-1)

接続形式の定義から $\forall X \in \mathfrak{g}$ に対して $\omega(X^\#) = X$ が成り立つ. i.e. $\omega_u: T_u P \rightarrow \mathfrak{g}$ は全射であり, \mathbb{R} -線型写像の系列^{*41}

$$0 \longrightarrow \text{Ker } \omega_u \xrightarrow{i} T_u P \xrightarrow{\omega_u} \mathfrak{g} \longrightarrow 0$$

は短完全列になる. さらにこれは補題 2.2 の証明で与えた線型写像 $T_{1_G}(R^{(u)}): \mathfrak{g} \rightarrow \text{Ker}(T_u \pi) \subset T_u P$ によって分裂するので

$$T_u \cong \mathfrak{g} \oplus \text{Ker } \omega_u \cong \text{Ker}(T_u \pi) \oplus \text{Ker } \omega_u$$

がわかる.

(C-2)

$\forall v \in \text{Ker } \omega_u$ をとる. このとき **(CF-2)** より $\forall g \in G$ に対して

$$\omega_{u \triangleleft g}(T_u(R_g)(v)) = ((R_g)^* \omega)_u(v) = \text{Ad}(g^{-1})(\omega_u(v)) = 0$$

が従い, $T_u(R_g)(\text{Ker } \omega_u) \subset \text{Ker } \omega_{u \triangleleft g}$ が言えた. 両辺の次元が等しいので $T_u(R_g)(\text{Ker } \omega_u) = \text{Ker } \omega_{u \triangleleft g}$ が言えた.

^{*41} i は包含準同型なので $\text{Ker } \omega_u = \text{Im } i$. ω_u が全射なので $\text{Im } \omega_u = \mathfrak{g} = \text{Ker } 0$.

(2)

(単射性)

接続形式 $\omega, \eta \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ に対して $\{\text{Ker } \omega_u \mid u \in P\} = \{\text{Ker } \eta_u \mid u \in P\}$ が成り立つとする. このとき $\forall u \in P$ に対して $\text{Ker } \omega_u = \text{Ker } \eta_u$ が成り立つ. 補題 2.2 および (1) から $T_u P = \text{Ker}(T_u \pi) \oplus \text{Ker } \omega_u = \{X_u^\# \mid X \in \mathfrak{g}\} \oplus \text{Ker } \omega_u$ の直和分解があり, $\forall v \in T_u P$ に対して $V \in \mathfrak{g}, v^H \in \text{Ker } \omega_u = \text{Ker } \eta_u$ が一意的に存在して $v = V_u^\# + v^H$ と書ける. よって (CF-1) から

$$\omega_u(v) = \omega_u(V_u^\#) = V = \eta_u(V_u^\#) = \eta_u(v)$$

が分かった. i.e. $\omega_u = \eta_u$ である. u は任意だったので $\omega = \eta$ が言えた.

(全射性)

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ の **接続** $\{H_u \subset T_u P \mid u \in P\}$ を与える. $\forall u \in P$ に対して直和分解 $T_u P = \text{Ker}(T_u \pi) \oplus H_u$ の垂直, 水平部分空間成分への射影をそれぞれ

$$\begin{aligned} i_1: T_u P &\longrightarrow \text{Ker}(T_u \pi), v^V + v^H \longmapsto v^V \\ i_2: T_u P &\longrightarrow H_u, v^V + v^H \longmapsto v^H \end{aligned}$$

と書き, $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ を, $\forall u \in P$ に対して補題 2.2 の証明で与えた同型写像 $T_{1_G}(R^{(u)}): \mathfrak{g} \longrightarrow \text{Ker}(T_u \pi)$ を用いて

$$\omega_u := (T_{1_G}(R^{(u)}))^{-1} \circ i_1: T_u P \xrightarrow{i_1} \text{Ker}(T_u \pi) \xrightarrow{(T_{1_G}(R^{(u)}))^{-1}} \mathfrak{g}$$

と定義する. この ω が (CF-1), (CF-2) を満たすことを示す:

(CF-1) $\forall u \in P$ を 1 つ固定する. $\forall X \in \mathfrak{g}$ をとる. 補題 2.2 より $X_u^\# \in \text{Ker}(T_u \pi)$ だから, (2.4.10) より

$$\begin{aligned} \omega_u(X_u^\#) &= (T_{1_G}(R^{(u)}))^{-1} \circ i_1(X_u^\#) \\ &= (T_{1_G}(R^{(u)}))^{-1}(X_u^\#) \\ &= (T_{1_G}(R^{(u)}))^{-1}(T_{1_G}(R^{(u)})(X)) \\ &= X \end{aligned} \tag{2.4.12}$$

が言えた.

(CF-2)

$\forall u \in P$ を 1 つ固定する. $\forall g \in G$ をとる. 示すべきは $\forall v \in T_u P$ に対して

$$((R_g)^* \omega)_u(v) = \omega_{R_g(u)}(T_u(R_g)(v)) = \text{Ad}(g^{-1})(\omega_u(v))$$

が成り立つことである. 実際 $i_1(v) \in \text{Ker}(T_u \pi)$ に対しては, 補題 2.2 からある $V \in \mathfrak{g}$ が一意的に存在して $i_1(v) = V_u^\#$ と書けるので

$$\begin{aligned} \omega_{R_g(u)}(T_u(R_g)(i_1(v))) &= \omega_{u \blacktriangleleft g}(T_u(R_g)(V_u^\#)) \\ &= \omega_{u \blacktriangleleft g}(T_u(R_g) \circ T_{1_G}(R^{(u)})(V)) & \because (2.4.10) \\ &= \omega_{u \blacktriangleleft g}(T_{1_G}(R_g \circ R^{(u)})(V)) \end{aligned}$$

となるが, $\forall x \in G$ に対して

$$\begin{aligned} R_g \circ R^{(u)}(x) &= u \blacktriangleleft x \blacktriangleleft g = u \blacktriangleleft (xg) = u \blacktriangleleft (gg^{-1}xg) \\ &= (u \blacktriangleleft g) \blacktriangleleft (g^{-1}xg) = R^{(u \blacktriangleleft g)} \circ F_{g^{-1}}(x) \end{aligned}$$

が成り立つ^{*42}ことから

$$\begin{aligned} \omega_{u \blacktriangleleft g} \left(T_{1_G}(R_g \circ R^{(u)})(V) \right) &= \omega_{u \blacktriangleleft g} \left(T_{F_{g^{-1}}(1_G)}(R^{(u \blacktriangleleft g)}) \circ T_{1_G}(F_{g^{-1}})(V) \right) \\ &= \omega_{u \blacktriangleleft g} \left(T_{1_G}(R^{(u \blacktriangleleft g)}) \circ \text{Ad}(g^{-1})(V) \right) && \because \text{Ad の定義} \\ &= \omega_{u \blacktriangleleft g} \left((\text{Ad}(g^{-1})(V))_{u \blacktriangleleft g}^\# \right) && \because (2.4.10) \\ &= (T_{1_G}(R^{(u \blacktriangleleft g)}))^{-1} \circ T_{1_G}(R^{(u \blacktriangleleft g)}) \circ \text{Ad}(g^{-1})(V) && \because (2.4.12) \\ &= \text{Ad}(g^{-1})(V) \\ &= \text{Ad}(g^{-1})\omega_u(V_u^\#) && \because (2.4.12) \\ &= \text{Ad}(g^{-1})\omega_u(i_1(v)) \end{aligned}$$

が言える. $i_2(v) \in H_u$ に関しては, (C-2) から $T_u(R_g)(i_2(v)) \in H_{u \blacktriangleleft g}$ なので

$$\begin{aligned} \omega_{R_g(u)} \left(T_u(R_g)(i_2(v)) \right) &= (T_{1_G}(R^{(u \blacktriangleleft g)}))^{-1} \circ i_1 \left(T_u(R_g)(i_2(v)) \right) \\ &= 0 \\ &= \text{Ad}(g^{-1}) \left(\omega_u(i_2(v)) \right) \end{aligned}$$

が言える. $v = i_1(v) + i_2(v)$ なので証明が完了した. ■

2.4.4 同伴ベクトル束上の共変微分

定義 2.13: tensorial form

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$
- 有限次元 \mathbb{K} -ベクトル空間 V
- Lie 群 G の有限次元表現 $\rho: G \longrightarrow \text{GL}(V)$

を与える. $\forall g \in G$ に対して, 命題 2.2 の右作用によって右作用移動を $R_g: P \longrightarrow P, u \longmapsto u \blacktriangleleft g$ と定義する. 全空間 P 上の V -値 k 形式 $\phi \in \Omega^k(P; V)$ を与える.

- ϕ が水平 (horizontal) であるとは, $\forall X \in \mathfrak{g}$ に対して

$$i_{X^\#}(\phi) = 0$$

^{*42} 記号は【例 2.4.5】を参照

が成り立つことを言う^a.

- ϕ が ρ 型の右同変^b (right equivalent of type ρ) であるとは, $\forall g \in G$ に対して

$$(R_g)^* \phi = \rho(g^{-1})(\phi)$$

が成り立つことを言う.

- ϕ が ρ 型の tensorial k -form (tensorial form of type ρ) であるとは, ϕ が水平かつ ρ 型の右同変であることを言う.

^a $i_{X^\#}: \Omega^k(P; V) \rightarrow \Omega^{k-1}(P; V)$ は微分形式の内部積 (interior product) である.

^b equivalent の訳語には同変があてられることが多い. 何かしらの群作用を考えると意味があるようだ: http://pantodon.jp/index.rb?body=equivariant_topology

ρ 型の tensorial k -form 全体がなす \mathbb{K} -ベクトル空間を $\Omega_\rho^k(P; V)$ と書く.

補題 2.1 より, $\phi \in \Omega^k(P; V)$ が水平であることは任意の k -個の C^∞ ベクトル場 $X_1, \dots, X_k \in \mathfrak{X}(P)$ に対して

!

$$\exists l \text{ s.t. } X_l \text{ が垂直} \implies \phi(X_1, \dots, X_k) = 0$$

が成り立つことと同値である. また, P 上の任意の 0-形式は引数を持たないので, 自動的に水平ということになる.

補題 2.3: 同伴ベクトル束のファイバーの構造

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$
- 有限次元 \mathbb{K} -ベクトル空間 V
- Lie 群 G の有限次元表現 $\rho: G \rightarrow \text{GL}(V)$
- 主束 P の同伴ベクトル束 $V \hookrightarrow P \times_\rho V \xrightarrow{q} M$

を与える. このとき, $\forall u \in P$ に対して \mathbb{K} -線型写像

$$f_u: V \rightarrow q^{-1}(\{\pi(u)\}), v \mapsto u \times_\rho v$$

はベクトル空間の同型写像である.

証明 $v, w \in V$ について $u \times_\rho v = u \times_\rho w$ とする. このとき \times_ρ の定義から, ある $g \in G$ が存在して $(u, w) = (u \triangleleft g, g^{-1} \triangleright v)$ とかける. 右作用 \triangleleft は自由なので $u = u \triangleleft g \implies g = 1_G$ が言える. 従って $w = 1_G^{-1} \triangleright v = v$ が言えた. i.e. f_u は単射である.

$\forall x \times_\rho w \in (P \times_\rho V)_{\pi(u)}$ を 1 つとる. このとき $x \in \pi^{-1}(\{\pi(u)\})$ でもあるので, ある $g \in G$ が存在して $x = u \triangleleft g$ と書ける. 従って

$$x \times_\rho w = (u \triangleleft g) \times_\rho w = u \times_\rho g \triangleright w = f_u(g \triangleright w)$$

だとわかる. i.e. f_u は全射である. ■

命題 2.3 を思い出すと, 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ の開被覆, 局所自明化, 変換関数をそれぞれ

$$\{U_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}, \{\varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \longrightarrow U_\alpha \times G\}_{\alpha \in \Lambda}, \{t_{\alpha\beta}: M \longrightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda} \text{ とおき, } \underline{P} \text{ の局所切断の族}$$

$$\{s_\alpha: U_\alpha \longrightarrow \pi^{-1}(U_\alpha), x \longmapsto \varphi_\alpha^{-1}(x, 1_G)\}_{\alpha \in \Lambda} \quad (2.4.13)$$

を与えてから, 同伴ベクトル束 $V \hookrightarrow P \times_\rho V \xrightarrow{q} M$ の局所自明化を

$$\{\psi_\alpha: q^{-1}(U_\alpha) \longrightarrow U_\alpha \times V, s_\alpha(x) \times_\rho v \longmapsto (x, v)\}_{\alpha \in \Lambda} \quad (2.4.14)$$

として定義するのだった.

命題 2.9: tensorial form と同伴ベクトル束上の微分形式の対応

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$
- 有限次元 \mathbb{K} -ベクトル空間 V
- Lie 群 G の有限次元表現 $\rho: G \longrightarrow \mathrm{GL}(V)$
- 主束 P の同伴ベクトル束 $V \hookrightarrow P \times_\rho V \xrightarrow{q} M$

を与える. $\forall \phi \in \Omega^k(M; P \times_\rho V)$ に対して $\phi^\sharp \in \Omega^k(P; V)$ を

$$\phi^\sharp: u \longmapsto f_u^{-1} \circ \pi^* \phi|_u$$

と定義する. また, $\forall \psi \in \Omega_\rho^k(P; V)$ に対して $\psi^\flat \in \Omega^k(M; P \times_\rho V)$ を, $\forall x \in M, \forall w_1, \dots, w_k \in T_x M$ に対して次のように定義する:

$$\psi^\flat|_x(w_1, \dots, w_k) := u \times_\rho \psi_u(v_1, \dots, v_k) \quad (2.4.15)$$

ただし $u \in \pi^{-1}(\{x\})$ および $v_i \in (T_u \pi)^{-1}(\{w_i\})$ は任意にとって良い.

- (1) $\phi^\sharp \in \Omega_\rho^k(P; V)$ である.
- (2) 写像

$$\sharp: \Omega^k(M; P \times_\rho V) \longrightarrow \Omega_\rho^k(P; V), \phi \longmapsto \phi^\sharp$$

はベクトル空間の同型写像であり, その逆写像は

$$\flat: \Omega_\rho^k(P; V) \longrightarrow \Omega^k(M; P \times_\rho V), \psi \longmapsto \psi^\flat$$

である.

- (3) $\forall s \in \Omega^k(M), \forall \eta \in \Omega^l(M; P \times_\rho V)$ に対して

$$\sharp(s \wedge \eta) = (\pi^* s) \wedge \sharp \eta$$

が成り立つ.

- (4) $\forall \phi \in \Omega^k(M; P \times_\rho V)$ に対して

$$\mathrm{proj}_2 \circ \psi_\alpha \circ \phi = s_\alpha^*(\phi^\sharp) \in \Omega^k(U_\alpha; V)$$

が成り立つ. ただし $\psi_\alpha: q^{-1}(U_\alpha) \longrightarrow U_\alpha \times V$ は (2.4.14) で定義された局所自明化, $s_\alpha: M \longrightarrow \pi^{-1}(U_\alpha)$ は (2.4.13) で定義された局所切断とする.

証明 $\forall \phi \in \Omega^k(M; P \times_\rho V)$ を1つ固定する.

(1) ϕ^\sharp が ρ 型の tensorial k -form であることを示す.

ϕ^\sharp が水平であること

$\forall u \in P$ を1つ固定すると, $\forall X \in \mathfrak{g}$ および $\forall v_2, \dots, v_k \in T_u P$ に対して

$$\begin{aligned} (i_{X^\sharp}(\phi^\sharp))_u(v_2, \dots, v_k) &= f_u^{-1} \circ (\pi^* \phi)_u(X_u^\sharp, v_2, \dots, v_k) \\ &= f_u^{-1} \left(\phi_u(T_u \pi(X_u^\sharp), T_u \pi(v_2), \dots, T_u \pi(v_k)) \right) \\ &= f_u^{-1} \left(\phi_u(0, T_u \pi(v_2), \dots, T_u \pi(v_k)) \right) \quad \because \text{補題 2.2} \end{aligned}$$

が成り立つが, ϕ_u は多重線型写像なので最右辺は0になる. よって $i_{X^\sharp}(\phi^\sharp) = 0$ が言えた.

ϕ^\sharp が ρ -型の右同変であること

$\forall u \in P$ を1つ固定し, $\forall v_1, v_2, \dots, v_k \in T_u P$ をとる. 右作用移動の定義を思い出すと $\forall g \in G$ に対して $\pi \circ R_g = \pi$ が成り立つので

$$\begin{aligned} ((R_g)^* \phi^\sharp)_u(v_1, \dots, v_k) &= (\phi^\sharp)_{R_g(u)}(T_u(R_g)(v_1), \dots, T_u(R_g)(v_k)) \\ &= f_{u \triangleleft g}^{-1} \left(\phi_{\pi(u \triangleleft g)}(T_{u \triangleleft g} \pi \circ T_u(R_g)(v_1), \dots, T_{u \triangleleft g} \pi \circ T_u(R_g)(v_k)) \right) \\ &= f_{u \triangleleft g}^{-1} \left(\phi_{\pi(u)}(T_u(\pi \circ R_g)(v_1), \dots, T_u(\pi \circ R_g)(v_k)) \right) \\ &= f_{u \triangleleft g}^{-1} \left(\phi_{\pi(u)}(T_u \pi(v_1), \dots, T_u \pi(v_k)) \right) \\ &= f_{u \triangleleft g}^{-1} ((\pi^* \phi)_u(v_1, \dots, v_k)) \\ &= f_{u \triangleleft g}^{-1} (f_u \circ f_u^{-1} \circ (\pi^* \phi)_u(v_1, \dots, v_k)) \\ &= f_{u \triangleleft g}^{-1} (f_u(\phi_u^\sharp(v_1, \dots, v_k))) \quad \because \phi^\sharp \text{ の定義} \\ &= f_{u \triangleleft g}^{-1} (u \times_\rho \phi_u^\sharp(v_1, \dots, v_k)) \quad \because f_u \text{ の定義} \\ &= f_{u \triangleleft g}^{-1} ((u \triangleleft g) \times_\rho \rho(g)^{-1}(\phi_u^\sharp(v_1, \dots, v_k))) \quad \because \times_\rho \text{ の定義} \\ &= \rho(g^{-1})(\phi_u^\sharp(v_1, \dots, v_k)) \quad \because f_u \text{ の定義} \end{aligned}$$

i.e. $(R_g)^* \phi^\sharp = \rho(g^{-1})(\phi^\sharp)$ が言えた.

(2) \mathbb{K} -線型写像 $\sharp: \Omega^k(M; P \times_\rho V) \longrightarrow \Omega_\rho^k(P; V)$ がベクトル空間の同型写像であることを示す.

\sharp の単射性

$\phi, \eta \in \Omega^k(M; P \times_\rho V)$ に対して $\phi^\sharp = \eta^\sharp$ が成り立つとする. このとき $\forall u \in P$ を1つ固定すると, f_u は全単射なので $(\pi^* \phi)_u = (\pi^* \eta)_u$ が言える. i.e. $\forall v_1, \dots, v_k \in T_u P$ に対して

$$0 = (\pi^*(\phi - \eta))_u(v_1, \dots, v_k) = (\phi_{\pi(u)} - \eta_{\pi(u)})(T_u \pi(v_1), \dots, T_u \pi(v_k))$$

が成り立つ. $T_u \pi: T_u P \longrightarrow T_{\pi(u)} M$ は全射なので $\phi - \eta = 0 \iff \phi = \eta$ が言えた.

\sharp の全射性

$\forall \psi \in \Omega_\rho^k(P; V)$ を1つ固定する. まず, $\psi^\flat \in \Omega^k(M; P \times_\rho V)$ が well-defined であることを示す. そのためには $\forall x \in M, \forall w_1, \dots, w_k \in T_x M$ を固定し, (2.4.15) の右辺が $u \in \pi^{-1}(\{x\})$ および $v_i \in (T_u \pi)^{-1}(\{w_i\})$ の取り方によらずに定まることを示せば良い.

ψ^b は well-defined

まず $u \in \pi^{-1}(\{x\})$ を 1 つ固定する. このとき $v_i, v'_i \in (T_u\pi)^{-1}(\{w_i\})$ に対して $v'_i - v_i \in \text{Ker}(T_u\pi)$ なので, $\psi \in \Omega_\rho^k(P; V)$ が **水平**であることおよび ψ_u の多重線型性から

$$\begin{aligned}\psi_u(v'_1, \dots, v'_k) &= \psi_u(v_1 + (v'_1 - v_1), \dots, v_k + (v'_k - v_k)) \\ &= \psi_u(v_1, \dots, v_k) + (\text{少なくとも 1 つの } i \text{ について引数が } v'_i - v_i) \\ &= \psi_u(v_1, \dots, v_k)\end{aligned}$$

が言える. i.e. ψ_u は v_i の取り方によらない.

次に, 他の $u' \in \pi^{-1}(\{x\})$ をとる. このときある $h \in G$ が存在して $u' \triangleleft h = u$ となる. ^{*43}
 $T_{u' \triangleleft h} \pi \circ T_u(R_h)(v_i) = T_u\pi(v_i) = w_i$ かつ ψ が v_i の取り方によらないこと, および ψ の **右同変性**を使うと

$$\begin{aligned}\psi_{u'}(v_1, \dots, v_k) &= \psi_{u' \triangleleft h}(T_u(R_h)(v_1), \dots, T_u(R_h)(v_k)) \\ &= ((R_h)^* \psi)_u(v_1, \dots, v_k) \\ &= \rho(h^{-1})(\psi_u(v_1, \dots, v_k))\end{aligned}$$

だとわかるので, \times_ρ の定義から

$$\begin{aligned}u' \times_\rho \psi_{u'}(v_1, \dots, v_k) &= u' \times_\rho \rho(h^{-1})(\psi_u(v_1, \dots, v_k)) \\ &= (u' \triangleleft h) \times_\rho \rho(h) \circ \rho(h^{-1})(\psi_u(v_1, \dots, v_k)) \\ &= u \times_\rho \psi_u(v_1, \dots, v_k)\end{aligned}$$

が言える. i.e. $\psi^b|_x$ は $u \in \pi^{-1}(\{x\})$ の取り方にもよらない.

f_u の定義および ϕ_x の well-definedness から,

$$\begin{aligned}f_u(\psi_u(v_1, \dots, v_k)) &= \psi^b|_{\pi(u)}(w_1, \dots, w_k) = \pi^*(\psi^b)|_u(v_1, \dots, v_k) \\ \iff \psi_u &= f_u^{-1} \circ \pi^*(\psi^b)|_u = (\psi^b)^\sharp|_u\end{aligned}$$

i.e. $\psi = (\psi^b)^\sharp$ が言えた.

(3) $\forall u \in P$ および $\forall v_1, \dots, v_{k+l} \in T_u P$ に対して

$$\begin{aligned}\sharp(s \wedge \eta)_u(v_1, \dots, v_{k+l}) &= f_u^{-1} \circ (\pi^*(s \wedge \eta))_u(v_1, \dots, v_{k+l}) \\ &= f_u^{-1} \left((\pi^* s \wedge \pi^* \eta)_u(v_1, \dots, v_{k+l}) \right) \\ &= f_u^{-1} \left(\frac{1}{k!l!} \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_{k+l}} \text{sgn } \sigma \underbrace{(\pi^* s)_u(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)})}_{\in \mathbb{K}} \otimes (\pi^* \eta)_u(v_{\sigma(k+1)}, \dots, v_{\sigma(k+l)}) \right) \\ &= \frac{1}{k!l!} \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_{k+l}} \text{sgn } \sigma (\pi^* s)_u(v_{\sigma(1)}, \dots, v_{\sigma(k)}) f_u^{-1} \left((\pi^* \eta)_u(v_{\sigma(k+1)}, \dots, v_{\sigma(k+l)}) \right) \\ &= ((\pi^* s) \wedge \sharp \eta)_u(v_1, \dots, v_{k+l})\end{aligned}$$

が成り立つ. ただし最後から 2 番目の等号では f_u^{-1} の \mathbb{K} -線型性を使った.

^{*43} $x \in U_\alpha \subset M$ に対する P の局所自明化 φ_α について $g' := \text{proj}_2 \circ \varphi_\alpha(u')$, $g := \text{proj}_2 \circ \varphi_\alpha(u)$ とおけば, $h := g'^{-1}g \in G$ に対して $u' \triangleleft h = u$ となる.

(4) $\forall x \in U_\alpha, \forall w_1, \dots, w_k \in T_x M$ に対して

$$\begin{aligned}
& (\text{proj}_2 \circ \psi_\alpha \circ \phi)_x(w_1, \dots, w_k) \\
&= f_{s_\alpha(x)}^{-1}(\phi_x(w_1, \dots, w_k)) && \because f_{s_\alpha(x)} \text{ の定義} \\
&= f_{s_\alpha(x)}^{-1}\left(\phi_x(T_x(\pi \circ s_\alpha)(w_1), \dots, T_x(\pi \circ s_\alpha)(w_k))\right) && \because \pi \circ s_\alpha = \text{id}_{U_\alpha} \\
&= f_{s_\alpha(x)}^{-1}\left(\phi_x(T_{s_\alpha(x)}\pi \circ T_x(s_\alpha)(w_1), \dots, T_{s_\alpha(x)}\pi \circ T_x(s_\alpha)(w_k))\right) \\
&= f_{s_\alpha(x)}^{-1} \circ (\pi^* \phi)_{s_\alpha(x)}(T_x(s_\alpha)(w_1), \dots, T_x(s_\alpha)(w_k)) \\
&= (\phi^\sharp)_{s_\alpha(x)}(T_x(s_\alpha)(w_1), \dots, T_x(s_\alpha)(w_k)) && \because \phi^\sharp \text{ の定義} \\
&= (s_\alpha^*(\phi^\sharp))_x(w_1, \dots, w_k)
\end{aligned}$$

が成り立つ.

■

定義 2.14: ベクトル束上の接続

$V \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} M$ をベクトル束とする.

- ベクトル束 E 上の接続 (connection) とは, \mathbb{K} -線型写像

$$\nabla^E: \Gamma(E) \longrightarrow \Omega^1(M; E)$$

であって, $\forall f \in C^\infty(M) = \Omega^0(M), \forall s \in \Gamma(E) = \Omega^0(M; E)$ に対して Leibniz 則

$$\nabla^E(fs) = df \otimes s + f\nabla^E s$$

を満たすもののこと.

- $X \in \Gamma(TM) = \mathfrak{X}(M)$ に対して定まる \mathbb{K} -線型写像

$$\begin{aligned}
\nabla_X^E: \Gamma(E) &\longrightarrow \Gamma(E), \\
s &\longmapsto (\nabla^E s)(X)
\end{aligned}$$

のことを X に沿った共変微分 (covariant derivative along X) と呼ぶ.

- $\forall \omega \in \Omega^\bullet(M), \forall s \in \Gamma(E)$ に対して

$$d^{\nabla^E}(\omega \otimes s) := d\omega \otimes s + (-1)^{\deg \omega} \omega \wedge \nabla^E s$$

と定義することで定まる写像

$$d^{\nabla^E}: \Omega^\bullet(M; E) \longrightarrow \Omega^{\bullet+1}(M; E)$$

のことを共変外微分 (exterior covariant derivative) と呼ぶ.

【例 2.4.3】を思い出すと, 主束に与えられた接続形式が自然に同伴ベクトル束上の接続と結び付くような気がしてくる. 実際それは正しい [7, p.150, 命題 6.3.3]:

定理 2.5: 同伴ベクトル束上の接続

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$
- 接続形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$
- 有限次元 \mathbb{K} -ベクトル空間 V と Lie 群 G の $\dim V$ 次元表現 $\rho: G \longrightarrow \mathrm{GL}(V)$
- 同伴ベクトル束 $V \hookrightarrow P \times_{\rho} V \xrightarrow{q} M$

を与える. $\rho_* := T_{1_G}\rho: \mathfrak{g} \longrightarrow \mathfrak{gl}(V)$ を ρ の微分表現とする. このとき, 次が成り立つ:

(1)

$$(d + \rho_*(\omega) \wedge) \Omega_{\rho}^k(P; V) \subset \Omega_{\rho}^{k+1}(P; V)$$

(2) $E := P \times_{\rho} V$ とおく. 命題 2.9 で定めた同型写像 $\sharp: \Omega^k(M; E) \longrightarrow \Omega_{\rho}^k(P; V)$ を用いて定義した写像

$$\nabla^E := \sharp^{-1} \circ (d + \rho_*(\omega)) \circ \sharp: \Gamma(E) \longrightarrow \Omega^1(M; E)$$

はベクトル束 E 上の接続である.

(3) (2.4.14) によって定義された局所自明化 $\psi_{\alpha}: E|_{U_{\alpha}} \longrightarrow U_{\alpha} \times V$ に対して

$$\mathrm{proj}_2 \circ \psi_{\alpha} \circ \nabla^E = d + \rho_*(s_{\alpha}^* \omega)$$

とかける.

(4) (2) の接続について共変外微分 $d^{\nabla^E}: \Omega^k(M; E) \longrightarrow \Omega^{k+1}(M; E)$ を考えると, 以下の図式が可換になる:

$$\begin{array}{ccc} \Omega^k(M; E) & \xrightarrow{d^{\nabla^E}} & \Omega^{k+1}(M; E) \\ \downarrow \sharp & & \downarrow \sharp \\ \Omega_{\rho}^k(P; V) & \xrightarrow{d + \rho_*(\omega) \wedge} & \Omega_{\rho}^{k+1}(P; V) \end{array}$$

$\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$, $\tilde{s} \in \Omega^k(P; V)$ に対して $\rho_*(\omega) \wedge \tilde{s} \in \Omega^{k+1}(P; V)$ の意味するところは, 通常の \wedge とは微妙に異なることに注意. 正確には $\forall X_1, \dots, X_{k+1} \in \mathfrak{X}(P)$ に対して

!

$$(\rho_*(\omega) \wedge \tilde{s})(X_1, \dots, X_{k+1}) := \frac{1}{1!k!} \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_{k+1}} \mathrm{sgn} \sigma \underbrace{\rho_*(\omega(X_{\sigma(1)}))}_{\in \mathfrak{gl}(V)} \underbrace{(\tilde{s}(X_{\sigma(2)}, \dots, X_{\sigma(k+1)}))}_{\in V}$$

として新しく定義したものである.

証明 (1) $\forall \tilde{s} \in \Omega_{\rho}^k(P; V)$ を 1 つ固定する.

$(d + \rho_*(\omega) \wedge) \tilde{s}$ が水平

$\forall X \in \mathfrak{g}$ を 1 つとる. 基本ベクトル場 $X^{\#} \in \Gamma(P)$ が生成するフローは $\theta: \mathbb{R} \times M \longrightarrow$

$M, (t, u) \mapsto R_{\exp(tX)}(u)$ だったので, **Lie 微分の定義**から

$$\begin{aligned}
\mathcal{L}_{X\#}\tilde{s} &= \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} (R_{\exp(tX)})^* \tilde{s} \\
&= \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \rho(\exp(tX)^{-1})(\tilde{s}) && \because \tilde{s} \text{ の右同変性} \\
&= \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \rho(\exp(-tX)) \right) \tilde{s} \\
&= -T_{1_G} \rho(X)(\tilde{s}) \\
&= -\rho_*(X)(\tilde{s})
\end{aligned}$$

がわかる. 従って Lie 微分の公式 (Cartan magic formula) から

$$\begin{aligned}
i_{X\#} \left((d + \rho_*(\omega) \wedge) \tilde{s} \right) &= i_{X\#}(d\tilde{s}) + i_{X\#}(\rho_*(\omega)) \wedge \tilde{s} + (-1)^{\deg \omega} \rho_*(\omega) \wedge \cancel{i_{X\#}(\tilde{s})} \\
&= \mathcal{L}_{X\#}\tilde{s} - d(\cancel{i_{X\#}(\tilde{s})}) + \rho_*(i_{X\#}(\omega)) \wedge \tilde{s} \\
&= -\rho_*(X)(\tilde{s}) + \rho_*(X)(\tilde{s}) \\
&= 0
\end{aligned}$$

が言える.

$(d + \rho_*(\omega) \wedge) \tilde{s}$ が**右同変**

$\forall g \in G$ をとる. $\rho_*(\text{Ad}(g^{-1})(\omega)) = \rho(g^{-1}) \circ \rho_*(\omega) \circ \rho(g)$ なので^{*44}

$$\begin{aligned}
(R_g)^* \left((d + \rho_*(\omega) \wedge) \tilde{s} \right) &= (R_g)^* d\tilde{s} + (R_g)^* (\rho_*(\omega) \wedge \tilde{s}) \\
&= d((R_g)^* \tilde{s}) + \rho_*((R_g)^* \omega) \wedge (R_g)^* \tilde{s} \\
&= d(\rho(g^{-1})\tilde{s}) + \rho_*(\text{Ad}(g^{-1})(\omega)) \wedge \rho(g^{-1})\tilde{s} \\
&= \rho(g^{-1}) \left((d + \rho_*(\omega) \wedge) \tilde{s} \right)
\end{aligned}$$

が言える.

(2) $\forall f \in C^\infty(M), \forall s \in \Gamma(E) = \Omega^0(M; E)$ に対して **Leibniz 則**が成り立つことを示す. 外微分と引き戻

^{*44} 【例 2.10】と大体同じ議論をすれば良い: $\forall X \in \mathfrak{g}$ をとる. このとき命題 2.6-(2) より C^∞ 曲線 $\gamma: t \mapsto \exp(tX)$ は X が生成する 1 パラメータ部分群なので,

$$\begin{aligned}
\rho_*(\text{Ad}(g^{-1})(X)) &= T_{1_G} \rho(\text{Ad}(g^{-1})(\dot{\gamma}(0))) \\
&= T_{1_G} \rho \circ T_{1_G}(F_{g^{-1}}) \circ T_0 \gamma \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \right) \\
&= T_0(\rho \circ F_{g^{-1}} \circ \gamma) \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \right) \\
&= \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \rho(g^{-1} \exp(tX)g) \\
&= \rho(g^{-1}) \circ \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} (\rho(\exp(tX))) \circ \rho(g) \\
&= \rho(g^{-1}) \circ \rho_*(X) \circ \rho(g)
\end{aligned}$$

ただし最後から 2 番目の等号では $\rho: G \rightarrow \text{GL}(V)$ が Lie 群の準同型であることを使った. ω は \mathfrak{g} に値を取るもので示された.

しが可換であることに注意すると

$$\begin{aligned}
\nabla^E(fs) &= \sharp^{-1} \circ \left(d(\sharp(fs)) + \rho_*(\omega)(\sharp(fs)) \right) \\
&= \sharp^{-1} \circ \left(d((\pi^*f)\sharp s) + \rho_*(\omega)((\pi^*f)\sharp s) \right) && \because \text{命題 2.9-(3)} \\
&= \sharp^{-1} \circ \left(d(\pi^*f) \otimes \sharp s + (\pi^*f) d(\sharp s) + (\pi^*f) \rho_*(\omega)(\sharp s) \right) \\
&= \sharp^{-1} \circ \left(\pi^*(df) \otimes \sharp s + (\pi^*f) (d + \rho_*(\omega))(\sharp s) \right) \\
&= \sharp^{-1} \circ \left(\sharp(df \otimes s) + (\pi^*f) \sharp(\nabla^E(s)) \right) && \because \text{命題 2.9-(3)} \\
&= df \otimes s + f \nabla^E s && \because \text{命題 2.9-(3)}
\end{aligned}$$

が言えた.

(3) $\forall s \in \Gamma(E)$ に対して, 命題 2.9-(4) より

$$\begin{aligned}
\text{proj}_2 \circ \psi_\alpha \circ (\nabla^E s) &= s_\alpha^*(\sharp(\nabla^E s)) \\
&= s_\alpha^*((d + \rho_*(\omega))(\sharp s)) \\
&= s_\alpha^*(d(\sharp s)) + s_\alpha^*(\rho_*(\omega)(\sharp s)) \\
&= d(s_\alpha^*(\sharp s)) + \rho_*(s_\alpha^*\omega)(s_\alpha^*(\sharp s)) \\
&= (d + \rho_*(s_\alpha^*\omega))s_\alpha^*(\sharp s) \\
&= (d + \rho_*(s_\alpha^*\omega))(\text{proj}_2 \circ \psi_\alpha(s))
\end{aligned}$$

が言える.

(4) $\forall s \in \Omega^k(M; E)$ をとる. 局所自明化 $\psi_\alpha: E|_{U_\alpha} \rightarrow U_\alpha \times V$ について, 命題 2.9-(4) より

$$\begin{aligned}
\text{proj}_2 \circ \psi_\alpha \circ (\sharp^{-1} \circ (d + \rho_*(\omega) \wedge) \circ \sharp(s)) &= s_\alpha^*((d + \rho_*(\omega) \wedge)(\sharp s)) \\
&= s_\alpha^*(d(\sharp s)) + s_\alpha^*(\rho_*(\omega) \wedge \sharp s) \\
&= d(s_\alpha^*(\sharp s)) + \rho_*(s_\alpha^*\omega) \wedge s_\alpha^*(\sharp s) \\
&= (d + \rho_*(s_\alpha^*\omega) \wedge)s_\alpha^*(\sharp s) \\
&= (d + \rho_*(s_\alpha^*\omega) \wedge)(\text{proj}_2 \circ \psi_\alpha(s))
\end{aligned}$$

が言える. また, $\forall s \in \Omega^k(M), \forall t \in \Gamma(E)$ に対して

$$\begin{aligned}
&\text{proj}_2 \circ \psi_\alpha(ds \otimes t + (-1)^{\deg s} s \wedge \nabla^E t) \\
&= s_\alpha^*(\sharp(ds \otimes t)) + (-1)^{\deg s} s_\alpha^*(\sharp(s \wedge \nabla^E t)) \\
&= s_\alpha^*(\pi^*(ds) \otimes \sharp t) + (-1)^{\deg s} s_\alpha^*(\pi^*(s) \wedge \sharp(\nabla^E t)) && \because \text{命題 2.9-(3)} \\
&= d(s_\alpha^*(\pi^*s)) \otimes s_\alpha^*(\sharp t) + (-1)^{\deg s} s_\alpha^*(\pi^*s) \wedge s_\alpha^*(\sharp(\nabla^E t)) \\
&= d(s_\alpha^*(\pi^*s)) \otimes s_\alpha^*(\sharp t) + (-1)^{\deg s} s_\alpha^*(\pi^*s) \wedge d(s_\alpha^*(\sharp t)) + (-1)^{\deg s} s_\alpha^*(\pi^*s) \wedge \rho_*(s_\alpha^*\omega)(s_\alpha^*(\sharp t)) \\
&= d(s_\alpha^*(\pi^*s) \otimes s_\alpha^*(\sharp t)) + \rho_*(s_\alpha^*\omega) \wedge (s_\alpha^*(\pi^*s) \otimes s_\alpha^*(\sharp t)) \\
&= (d + \rho_*(s_\alpha^*\omega) \wedge)s_\alpha^*((\pi^*s) \otimes (\sharp t)) \\
&= (d + \rho_*(s_\alpha^*\omega) \wedge)s_\alpha^*(\sharp(s \otimes t)) && \because \text{命題 2.9-(3)} \\
&= (d + \rho_*(s_\alpha^*\omega) \wedge)(\text{proj}_2 \circ \psi_\alpha(s \otimes t))
\end{aligned}$$

であるが、**共変外微分の定義**から最左辺は $\text{proj}_2 \circ \psi_\alpha \circ d^{\nabla^E}(s \otimes t)$ と等しい。よって

$$d^{\nabla^E}(s \otimes t) = \sharp^{-1} \circ (d + \rho_*(\omega) \wedge) \circ \sharp(s \otimes t)$$

が言えた。共変外微分の定義から、 d^{∇^E} が一般の $\Omega^k(M; E)$ の元に作用する場合についても示された。 ■

命題 2.5-(3) がまさに我々の良く知るゲージ場になっていることを確認しよう。

まずは状況設定である。主束

$$G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$$

は

- 開被覆 $\{U_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$
- 局所自明化 $\{\varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \longrightarrow U_\alpha \times G\}_{\alpha \in \Lambda}$
- 変換関数 $\{t_{\alpha\beta}: U_\alpha \cap U_\beta \longrightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$

を持つとする。 P の**局所切断** $\{s_\alpha: U_\alpha \longrightarrow \pi^{-1}(U_\alpha)\}_{\alpha \in \Lambda}$ を、(2.4.14) の通り $s_\alpha(x) := \varphi_\alpha^{-1}(x, 1_G)$ と定義する。このとき主束 P の**同伴ベクトル束**

$$V \hookrightarrow P \times_\rho V \xrightarrow{q} M$$

はその構成から

- 開被覆 $\{U_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$
- 変換関数 $\{t_{\alpha\beta}: U_\alpha \cap U_\beta \longrightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$

を持ち、局所自明化 $\{\psi_\alpha: q^{-1}(U_\alpha) \longrightarrow U_\alpha \times V\}_{\alpha \in \Lambda}$ は (2.4.14) の通りに $\psi_\alpha(s_\alpha(x) \times_\rho v) := (x, v)$ と構成された。なお、命題 2.3 の証明の脚注で述べたようにこれは $\psi_\alpha(u \times_\rho v) := (\pi(u), \text{proj}_2 \circ \varphi_\alpha(u) \blacktriangleright v)$ と定義することと同値である。以下では便宜上 $E := P \times_\rho V$ とおく。

さて、主束 P 上の**接続形式** $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ を任意に 1 つ与えよう。このとき定理 2.5-(2) により、**同伴ベクトル束 E 上の接続** $\nabla^E: \Gamma(E) \longrightarrow \Omega^1(M; E)$ が $\nabla^E := \sharp^{-1} \circ (d + \rho_*(\omega)) \circ \sharp$ として誘導される。

(2.4.8) が示すように、Lie 群 G で記述される内部対称性を持つ場 ϕ は E の切断 $\phi \in \Gamma(E)$ を局所自明化 ψ_α によって表示した $\phi_\alpha := \text{proj}_2 \circ \psi_\alpha \circ \phi: U_\alpha \longrightarrow V$ と同一視された。ここで、 $\phi \in \Gamma(E) = \Omega^0(M; E)$ なので、ある M 上の**ベクトル場** $X \in \mathfrak{X}(M) = \Gamma(TM)$ に**沿った共変微分** $\nabla_X^E: \Gamma(E) \longrightarrow \Gamma(E)$, $\phi \longmapsto \nabla^E \phi(X)$ を取ることができる。そして $\nabla_X^E \phi \in \Gamma(E)$ の局所自明化による表示 $(\nabla_X^E \phi)_\alpha := \text{proj}_2 \circ \psi_\alpha \circ \nabla_X^E \phi: U_\alpha \longrightarrow V$ もまた、 $U_\alpha \cap U_\beta$ における ψ_α から ψ_β への局所自明化の取り替えに伴って (2.4.8) の変換を受ける：

$$\begin{aligned} \psi_\beta \circ \psi_\alpha^{-1}: (U_\alpha \cap U_\beta) \times V &\longrightarrow (U_\alpha \cap U_\beta) \times V, \\ (x, (\nabla_X^E \phi)_\alpha(x)) &\longmapsto (x, (\nabla_X^E \phi)_\beta(x)) = (x, \rho(t_{\beta\alpha}(x))((\nabla_X^E \phi)_\alpha(x))) \end{aligned}$$

一方で、定理 2.5-(3) から

$$(\nabla_X^E \phi)_\alpha = (\nabla^E \phi)_\alpha(X) = (d + \rho_*(s_\alpha^* \omega))(\phi_\alpha)(X)$$

なので, $\forall x \in U_\alpha \cap U_\beta$ において

$$\begin{aligned}
& (\nabla_X^E \phi)_\beta(x) \\
&= (d + \rho_*(s_\beta^* \omega))(\phi_\beta) \Big|_x (X_x) \\
&= \rho(t_{\beta\alpha}(x)) \circ (d + \rho_*(s_\alpha^* \omega))(\phi_\alpha) \Big|_x (X_x) \\
&= \rho(t_{\beta\alpha}(x)) \circ (d + \rho_*(s_\alpha^* \omega)) \circ \rho(t_{\beta\alpha}(x))^{-1}(\phi_\beta) \Big|_x (X_x) \\
&= \rho(t_{\beta\alpha}(x)) \circ (d + \rho_*(s_\alpha^* \omega)) \circ \rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1})(\phi_\beta) \Big|_x (X_x)
\end{aligned}$$

だとわかる. i.e.

$$(d + \rho_*(s_\beta^* \omega))_x = \rho(t_{\beta\alpha}(x)) \circ (d + \rho_*(s_\alpha^* \omega))_x \circ \rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1})$$

となって (2.4.3) の変換則を再現する. また, V の基底を $e_1, \dots, e_{\dim V}$ として $\phi_\beta(x) = \phi_\beta^i(x) e_i$ と展開し, $\rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1}) \in \text{GL}(V)$ をこの基底に関して $[\rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1})]^i_j$ と行列表示ときに

$$\begin{aligned}
d \circ \rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1})(\phi_\beta) \Big|_x &= d \left(\underbrace{[\rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1})]^i_j \phi_\beta^j(x)}_{\in \Omega^0(M) = C^\infty(M)} \right) e_i \\
&= \partial_\mu ([\rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1})]^i_j) \phi_\beta^j(x) dx^\mu e_i + [\rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1})]^i_j \partial_\mu \phi_\beta^j(x) dx^\mu e_i \\
&=: (d(\rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1})) + \rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1}) \circ d)(\phi_\beta) \Big|_x
\end{aligned}$$

が成り立つと言う意味で

$$\rho_*(s_\beta^* \omega) \Big|_x = \rho(t_{\beta\alpha}(x)) \circ d(\rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1})) + \rho(t_{\beta\alpha}(x)) \circ \rho_*(s_\alpha^* \omega) \circ \rho(t_{\beta\alpha}(x)^{-1})$$

と書いてゲージ変換 (2.4.4) を再現する. つまり, **ゲージ場**とは, 接続形式 ω の局所切断による引き戻し $s_\alpha^* \omega \in \Omega^1(U_\alpha; \mathfrak{g})$ のことだったのである.

2.4.5 局所接続形式とゲージ場

これまでの議論で主束, およびその同伴ベクトル束の接続を大域的な表式を得た. 以降の小節では, 物理の文脈で登場する接続の局所表示 (それは**ゲージ場**と呼ばれる) および曲率とその局所表示 (それは**場の強さ**と呼ばれる) を, 主束およびその同伴ベクトル束の各々において, より直接的な形で定式化する. まず始めにゲージ場と局所ゲージ変換を**主束上の接続**の言葉で定式化しよう.

先に進む前に, Maurer-Cartan 形式についての注意をしておく.

定義 2.15: Maurer-Cartan 形式

Lie 群 G の **Maurer-Cartan 形式**とは,

$$\theta_g := T_g(L_{g^{-1}}): T_g G \longrightarrow \mathfrak{g}$$

によって定義される G 上の \mathfrak{g} 値 1-形式 $\theta \in \Omega^1(G; \mathfrak{g})$ のことを言う.

特に G が $\mathrm{GL}(V)$ の部分 Lie 群 (行列 Lie 群) である場合, Maurer-Cartan 形式 $\theta: TG \rightarrow \mathfrak{g}$ はよく $g^{-1}dg$ と略記される. この解釈は次の通りである: まず $\forall g \in G$ と G 上の恒等写像 $\mathrm{id}_G: G \rightarrow G, g \mapsto g$ を同一視する. このとき $dg: TG \rightarrow TG$ は, $\forall g \in G$ に対して $T_g(\mathrm{id}_G) = \mathrm{id}_{T_g G}: T_g G \rightarrow T_g G$ のことだと解釈する. すると, 【例 2.4.4】, 【例 2.4.6】の議論から行列 Lie 群の場合 $T_g(L_{g^{-1}}) = L_{g^{-1}}$ と見做して良いので, $\forall v \in T_g G$ に対して

$$\theta_g(v) = T_g(L_{g^{-1}})(v) = L_{g^{-1}} \circ \mathrm{id}_{T_g G}(v) = g^{-1}dg(v)$$

と書けるのである.

さて, ここで任意の C^∞ 写像 $t: M \rightarrow G$ をとる. このとき, G が $\mathrm{GL}(V)$ の部分 Lie 群ならば, Maurer-Cartan 形式の t による引き戻しが $t^*\theta = t^{-1}dt \in \Omega^1(M; \mathfrak{g})$ と表記できることを確認しよう. $\forall g \in G$ を 1 つ固定し, $\forall v \in T_p M$ をとる. すると

$$\begin{aligned} (t^*\theta)_p(v) &= \theta_{t(p)}(T_p t(v)) \\ &= T_{t(p)}(L_{t(p)^{-1}}) \circ T_p t(v) \\ &= T_p(L_{t(p)^{-1}} \circ t)(v) \\ &= T_p(L_{t(p)^{-1}} \circ t)(\dot{\gamma}(0)) \\ &= T_p(L_{t(p)^{-1}} \circ t) \circ T_0 \gamma \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) \\ &= \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} (L_{t(p)^{-1}} \circ t \circ \gamma(t)) \\ &= \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} t(p)^{-1} t(\gamma(t)) \\ &= t(p)^{-1} \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} t(\gamma(t)) \\ &= t(p)^{-1} T_p t(\dot{\gamma}(0)) \\ &= t(p)^{-1} dt|_p(v) \end{aligned}$$

ただし γ は v が生成する積分曲線である.

ここで, いくつかの技術的な補題を述べよう.

補題 2.4: 積多様体の接空間

C^∞ 多様体 M_1, M_2 およびその任意の点 $p_1 \in M_1, p_2 \in M_2$ を与え, C^∞ 写像

$$\begin{aligned} \mathrm{proj}_1: M_1 \times M_2 &\rightarrow M_1, (x_1, x_2) \mapsto x_1, \\ \mathrm{proj}_2: M_1 \times M_2 &\rightarrow M_2, (x_1, x_2) \mapsto x_2, \\ \mathrm{inj}_1^{p_2}: M_1 &\rightarrow M_1 \times M_2, x \mapsto (x, p_2), \\ \mathrm{inj}_2^{p_1}: M_2 &\rightarrow M_1 \times M_2, x \mapsto (p_1, x) \end{aligned}$$

を考える. このとき, \mathbb{R} -線型写像

$$\begin{aligned} \alpha: T_{(p_1, p_2)}(M_1 \times M_2) &\rightarrow T_{p_1} M_1 \oplus T_{p_2} M_2, \\ v &\mapsto (T_{(p_1, p_2)}(\mathrm{proj}_1)(v), T_{(p_1, p_2)}(\mathrm{proj}_2)(v)) \end{aligned}$$

と

$$\begin{aligned}\beta: T_{p_1}M_1 \oplus T_{p_2}M_2 &\longrightarrow T_{(p_1, p_2)}(M_1 \times M_2), \\ (v, w) &\longmapsto T_{p_1}(\text{inj}_1^{p_2})(v) + T_{p_2}(\text{inj}_2^{p_1})(w)\end{aligned}$$

は互いに逆写像である. i.e. \mathbb{R} -ベクトル空間の同型

$$T_{(p_1, p_2)}(M_1 \times M_2) \cong T_{p_1}M_1 \oplus T_{p_2}M_2$$

が成り立つ.

証明 $\forall (v, w) \in T_{p_1}M_1 \oplus T_{p_2}M_2$ に対して

$$\begin{aligned}\alpha(\beta(v, w)) &= (T_{p_1}(\text{proj}_1 \circ \text{inj}_1^{p_2})(v) + \cancel{T_{p_2}(\text{proj}_1 \circ \text{inj}_2^{p_1})(w)}, \cancel{T_{p_1}(\text{proj}_2 \circ \text{inj}_1^{p_2})(v)} + T_{p_2}(\text{proj}_2 \circ \text{inj}_2^{p_1})(w)) \\ &= (T_{p_1}(\text{id}_{M_1})(v), T_{p_2}(\text{id}_{M_2})(w)) \\ &= (v, w)\end{aligned}$$

が成り立つので α は全射である. さらに $\dim T_{(p_1, p_2)}(M_1 \times M_2) = \dim(T_{p_1}M_1 \oplus T_{p_2}M_2)$ なので, 階数-退化次元の定理から α が同型写像であることがわかる. ■

補題 2.5: 積の微分の亜種

- C^∞ 多様体 M_1, M_2, N_1, N_2, P
- 任意の点 $p_i \in M_i$
- C^∞ 写像 $F_i: M_i \longrightarrow N_i$
- C^∞ 写像 $\mu: N_1 \times N_2 \longrightarrow P$

このとき,

$$T_{(p_1, p_2)}(\mu \circ (F_1 \times F_2)) = T_{(p_1, p_2)}(\mu \circ \text{inj}_1^{F_2(p_2)} \circ F_1 \circ \text{proj}_1) + T_{(p_1, p_2)}(\mu \circ \text{inj}_2^{F_1(p_1)} \circ F_2 \circ \text{proj}_2)$$

が成り立つ.

証明 $\forall (x_1, x_2) \in M_1 \times M_2$ に対して

$$\begin{aligned}\text{proj}_i \circ (F_1 \times F_2)(x_1, x_2) &= \text{proj}_i(F_1(x_1), F_2(x_2)) \\ &= F_i(x_i) \\ &= F_i \circ \text{proj}_i(x_1, x_2)\end{aligned}$$

i.e. $\text{proj}_i \circ (F_1 \times F_2) = F_i \circ \text{proj}_i$ が成り立つことに注意すると, 補題 2.4 より $\forall v \in T_{(p_1, p_2)}(M_1 \times M_2)$ に

対して

$$\begin{aligned}
& T_{(p_1, p_2)}(\mu \circ (F_1 \times F_2))(v) \\
&= T_{(F_1(p_1), F_2(p_2))} \mu \circ T_{(p_1, p_2)}(F_1 \times F_2)(v) \\
&= T_{(F_1(p_1), F_2(p_2))} \mu \circ \beta \circ \alpha \circ T_{(p_1, p_2)}(F_1 \times F_2)(v) \\
&= T_{(F_1(p_1), F_2(p_2))} \mu \circ \beta \left(T_{(p_1, p_2)}(\text{proj}_1 \circ (F_1 \times F_2))(v), T_{(p_1, p_2)}(\text{proj}_2 \circ (F_1 \times F_2))(v) \right) \\
&= T_{(F_1(p_1), F_2(p_2))} \mu \circ \beta (T_{(p_1, p_2)}(F_1 \circ \text{proj}_1)(v), T_{(p_1, p_2)}(F_2 \circ \text{proj}_2)(v)) \\
&= T_{(p_1, p_2)}(\mu \circ \text{inj}_1^{F_2(p_2)} \circ F_1 \circ \text{proj}_1)(v) + T_{(p_1, p_2)}(\mu \circ \text{inj}_2^{F_1(p_1)} \circ F_2 \circ \text{proj}_2)(v)
\end{aligned}$$

がわかる. ■

補題 2.6: 局所切断の微分

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ と, その開被覆 $\{U_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$, 局所自明化 $\{\varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \rightarrow U_\alpha \times G\}_{\alpha \in \Lambda}$, 変換関数 $\{t_{\alpha\beta}: U_\alpha \cap U_\beta \rightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$ を与える. **局所切断**の族 $\{s_\alpha: U_\alpha \rightarrow \pi^{-1}(U_\alpha)\}_{\alpha \in \Lambda}$ を (2.4.13) で定義する. $\theta \in \Omega^1(G; \mathfrak{g})$ を **Maurer-Cartan 形式** とする.

このとき, $\forall \alpha, \beta \in \Lambda$ および $\forall x \in U_\alpha \cap U_\beta$ に関して, $\forall v \in T_x M$ は^a

$$T_x s_\beta(v) = T_{s_\alpha(x)}(R_{t_{\alpha\beta}(x)}) \circ T_x s_\alpha(v) + ((t_{\alpha\beta}^* \theta)_x(v))^\# \Big|_{s_\beta(x)}$$

を満たす.

^a [9, p.36, 補題 10.1] には誤植がある

証明 $\forall \alpha, \beta \in \Lambda$ を固定し, $\forall x \in U_\alpha \cap U_\beta$ を取る. $\forall v \in T_x M$ を 1 つ固定する. **変換関数の定義** および P への右作用 \blacktriangleleft の定義から $s_\beta(x) = \varphi_\beta^{-1}(x, 1_G) = \varphi_\alpha^{-1}(x, t_{\alpha\beta}(x)) = s_\alpha(x) \blacktriangleleft t_{\alpha\beta}(x)$ が成り立つ. i.e. C^∞ 写像 $\Delta: M \rightarrow M \times M$, $x \mapsto (x, x)$ を使って $s_\beta = \blacktriangleleft \circ (s_\alpha \times t_{\alpha\beta}) \circ \Delta$ と書けるので,

$$T_x s_\beta(v) = T_{(x, x)}(\blacktriangleleft \circ (s_\alpha \times t_{\alpha\beta})) \circ T_x \Delta(v)$$

となる. 最右辺に補題 2.5 を使うことで

$$\begin{aligned}
T_x s_\beta(v) &= T_x(\blacktriangleleft \circ \text{inj}_1^{t_{\alpha\beta}(x)} \circ s_\alpha \circ \text{proj}_1 \circ \Delta)(v) + T_x(\blacktriangleleft \circ \text{inj}_2^{s_\alpha(x)} \circ t_{\alpha\beta} \circ \text{proj}_2 \circ \Delta)(v) \\
&= T_x(\blacktriangleleft \circ \text{inj}_1^{t_{\alpha\beta}(x)} \circ s_\alpha)(v) + T_x(\blacktriangleleft \circ \text{inj}_2^{s_\alpha(x)} \circ t_{\alpha\beta})(v) \\
&= T_x(R_{t_{\alpha\beta}(x)} \circ s_\alpha)(v) + T_x(R^{(s_\alpha(x))} \circ t_{\alpha\beta})(v) \\
&= T_{s_\alpha(x)}(R_{t_{\alpha\beta}(x)}) \circ T_x s_\alpha(v) + T_x(R^{(s_\alpha(x))} \circ t_{\alpha\beta})(v)
\end{aligned}$$

を得る. 一方 (2.4.10) から

$$\begin{aligned}
((t_{\alpha\beta}^* \theta)_x(v))^\# \Big|_{s_\beta(x)} &= (\theta_{t_{\alpha\beta}(x)}(T_x t_{\alpha\beta} v))^\# \Big|_{s_\alpha(x) \blacktriangleleft t_{\alpha\beta}(x)} \\
&= T_{1_G}(R^{(s_\alpha(x) \blacktriangleleft t_{\alpha\beta}(x))}) \circ T_{t_{\alpha\beta}(x)}(L_{t_{\alpha\beta}(x)^{-1}}) \circ T_x t_{\alpha\beta}(v) \\
&= T_x(R^{(s_\alpha(x))} \circ L_{t_{\alpha\beta}(x)} \circ L_{t_{\alpha\beta}(x)^{-1}} \circ t_{\alpha\beta})(v) \\
&= T_x(R^{(s_\alpha(x))} \circ t_{\alpha\beta})(v)
\end{aligned}$$

と計算できる. ■

[9, 第 10 章-1] に倣って, 先ほど導入したゲージ場をより扱いやすい形にしよう.

定理 2.6: 貼り合わせによる接続形式の構成

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ と, その開被覆 $\{U_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$, 局所自明化 $\{\varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \rightarrow U_\alpha \times G\}_{\alpha \in \Lambda}$, 変換関数 $\{t_{\alpha\beta}: U_\alpha \cap U_\beta \rightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$ を与える. **局所切断**の族 $\{s_\alpha: U_\alpha \rightarrow \pi^{-1}(U_\alpha)\}_{\alpha \in \Lambda}$ を (2.4.13) で定義する. $\theta \in \Omega^1(G; \mathfrak{g})$ を **Maurer-Cartan 形式** とする.

(1) \mathfrak{g} 値 1-形式の族 $\{A_\alpha \in \Omega^1(U_\alpha; \mathfrak{g})\}_{\alpha \in \Lambda}$ が $\forall \alpha, \beta \in \Lambda$ について

$$A_\beta|_x = \text{Ad}(t_{\alpha\beta}(x)^{-1})(A_\alpha|_x) + (t_{\alpha\beta}^* \theta)_x, \quad \forall x \in U_\alpha \cap U_\beta \quad (2.4.16)$$

を満たすならば, $\forall \alpha \in \Lambda$ に対して $A_\alpha = s_\alpha^* \omega$ を満たす **接続形式** $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ が存在する.

(2) 任意の **接続形式** $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ に対して, \mathfrak{g} 値 1-形式の族 $\{A_\alpha := s_\alpha^* \omega \in \Omega^1(U_\alpha; \mathfrak{g})\}_{\alpha \in \Lambda}$ は $\forall \alpha, \beta \in \Lambda$ について

$$A_\beta|_x = \text{Ad}(t_{\alpha\beta}(x)^{-1})(A_\alpha|_x) + (t_{\alpha\beta}^* \theta)_x, \quad \forall x \in U_\alpha \cap U_\beta$$

を満たす.

証明 (1) この証明では Lie 群の左移動, 右移動^{*45}, 積をそれぞれ

$$\begin{aligned} \lambda_g: G &\longrightarrow G, \quad x \longmapsto gx \\ \rho_g: G &\longrightarrow G, \quad x \longmapsto xg \\ \mu: G \times G &\longrightarrow G, \quad (x, y) \longmapsto xy \end{aligned}$$

と書くことにする. 条件 (2.4.16) を満たす \mathfrak{g} 値 1-形式の族 $\{A_\alpha \in \Omega^1(U_\alpha; \mathfrak{g})\}_{\alpha \in \Lambda}$ を与える. $\forall \alpha \in \Lambda$ に対して

$$g_\alpha := \text{proj}_2 \circ \varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \longrightarrow G$$

とおく. このとき $\forall u \in \pi^{-1}(U_\alpha)$ に対して $\varphi_\alpha(u) = (\pi(u), g_\alpha(u)) = s_\alpha(\pi(u)) \triangleleft g_\alpha(u)$ が成り立つ.

$\forall \alpha \in \Lambda$ に対して, P の座標近傍 $\pi^{-1}(U_\alpha)$ 上の \mathfrak{g} 値 1-形式 $\omega_\alpha \in \Omega^1(\pi^{-1}(U_\alpha); \mathfrak{g})$ を

$$\omega_\alpha|_u := \text{Ad}(g_\alpha(u)^{-1})((\pi^* A_\alpha)_u) + (g_\alpha^* \theta)_u \quad \text{w/} \quad \forall u \in \pi^{-1}(U_\alpha) \quad (2.4.17)$$

と定義する. $\forall x \in U_\alpha$ および $\forall v \in T_x M$ に対して

$$\begin{aligned} (s_\alpha^* \omega_\alpha)_x(v) &= \omega_\alpha|_{s_\alpha(x)}(T_x s_\alpha(v)) \\ &= \text{Ad}(g_\alpha(s_\alpha(x))^{-1})((\pi^* A_\alpha)_{s_\alpha(x)}(T_x s_\alpha(v))) + (g_\alpha^* \theta)_{s_\alpha(x)}(T_x s_\alpha(v)) \\ &= \text{Ad}(1_G) \left(A_\alpha|_x(T_{s_\alpha(x)} \pi \circ T_x s_\alpha(v)) \right) + \theta_{g_\alpha(s_\alpha(x))}(T_{s_\alpha(x)} g_\alpha \circ T_x s_\alpha(v)) \\ &= A_\alpha|_x(T_x(\pi \circ s_\alpha)(v)) + \theta_{1_G}(\overbrace{T_x(g_\alpha \circ s_\alpha)}(v)) \\ &= A_\alpha|_x(v) \end{aligned}$$

が成り立つので $s_\alpha^* \omega_\alpha = A_\alpha$ である. ただし, 最後の等号で $\pi \circ s_\alpha = \text{id}_{U_\alpha}$ であることと $g_\alpha \circ s_\alpha$ が常に 1_G を返す定数写像であることを使った.

^{*45} **主束の全空間への右作用** による右移動との混同を防ぐために R_g とは書かない.

ω_α が U_α 上で**接続形式の公理**を充たすこと

(CF-1)

$\forall X \in \mathfrak{g}$ を 1 つとる. 補題 2.2 から, $\forall u \in \pi^{-1}(U_\alpha)$ に対して $T_u \pi(X_u^\#) = 0$ である. **右作用**
◀ の定義から $\forall g \in G$ に対して $L_{g_\alpha(u)^{-1}} \circ g_\alpha \circ R^{(u)}(g) = g_\alpha(u)^{-1} g_\alpha(u) g = g$ が成り立つ,
i.e. $L_{g_\alpha(u)^{-1}} \circ g_\alpha \circ R^{(u)} = \text{id}_G$ であることから

$$\begin{aligned}\omega_\alpha(X^\#) &= \text{Ad}(g_\alpha(u)^{-1}) \left(A_\alpha|_{\pi(u)} (T_u \pi(X_u^\#)) \right) + \theta_{g_\alpha(u)} (T_u g_\alpha(X_u^\#)) \\ &= T_{g_\alpha(u)} (\lambda_{g_\alpha(u)^{-1}}) \circ T_u g_\alpha \circ T_{1_G} (R^{(u)})(X) \quad \because \quad (2.4.10) \\ &= T_{1_G} (\lambda_{g_\alpha(u)^{-1}} \circ g_\alpha \circ R^{(u)})(X) \\ &= X\end{aligned}$$

が言えた.

(CF-2)

$\forall u \in P$ を 1 つ固定する. $\forall v \in T_u P$, $\forall g \in G$ に対して

$$\begin{aligned}(R_g^* \omega_\alpha)_u(v) &= \omega_\alpha|_{R_g(u)} (T_u(R_g)(v)) \\ &= \text{Ad}(g_\alpha(u \blacktriangleleft g)^{-1}) \left(A_\alpha|_{\pi(u \blacktriangleleft g)} (T_u \blacktriangleleft g \pi \circ T_u(R_g)(v)) \right) + \theta_{g_\alpha(u \blacktriangleleft g)} (T_u \blacktriangleleft g g_\alpha \circ T_u(R_g)(v)) \\ &= \text{Ad}(g^{-1} g_\alpha(u)^{-1}) \left(A_\alpha|_{\pi(u)} (T_u(\pi \circ R_g)(v)) \right) + \theta_{g_\alpha(u)g} (T_u(g_\alpha \circ R_g)(v)) \\ &= \text{Ad}(g^{-1}) \circ \text{Ad}(g_\alpha(u)^{-1}) \left(A_\alpha|_{\pi(u)} (T_u \pi(v)) \right) + T_u(\lambda_{g^{-1} g_\alpha(u)^{-1}} \circ g_\alpha \circ R_g)(v) \\ &= \text{Ad}(g^{-1}) \left(\text{Ad}(g_\alpha(u)^{-1}) ((\pi^* A_\alpha)_u(v)) \right) + T_u(\lambda_{g^{-1} g_\alpha(u)^{-1}} \circ g_\alpha \circ R_g)(v)\end{aligned}$$

一方, $\rho_g \circ g_\alpha(u) = g_\alpha(u)g = g_\alpha(u \blacktriangleleft g) = g_\alpha \circ R_g(u)$ に注意すると

$$\begin{aligned}\text{Ad}(g^{-1})((g_\alpha^* \theta)_u(v)) &= T_{1_G}(F_{g^{-1}}) \circ \theta_{g_\alpha(u)} (T_u g_\alpha(v)) \\ &= T_{1_G}(\lambda_{g^{-1}} \circ \rho_g) \circ T_{g_\alpha(u)} (\lambda_{g_\alpha(u)^{-1}}) \circ T_u g_\alpha(v) \\ &= T_u(\lambda_{g^{-1}} \circ \rho_g \circ \lambda_{g_\alpha(u)^{-1}} \circ g_\alpha)(v) \\ &= T_u(\lambda_{g^{-1}} \circ \lambda_{g_\alpha(u)^{-1}} \circ g_\alpha \circ R_g)(v) \\ &= T_u(\lambda_{g^{-1} g_\alpha(u)^{-1}} \circ g_\alpha \circ R_g)(v)\end{aligned}$$

がわかり,

$$R_g^* \omega_\alpha = \text{Ad}(g^{-1})(\omega_\alpha)$$

が示された.

$$\omega_\alpha|_{\pi^{-1}(U_\alpha \cap U_\beta)} = \omega_\beta|_{\pi^{-1}(U_\alpha \cap U_\beta)}$$

$\forall u \in \pi^{-1}(U_\alpha \cap U_\beta)$ および $\forall v \in T_u P$ を 1 つ固定する. 変換関数の定義から $g_\beta(u) = t_{\beta\alpha}(\pi(u))g_\alpha(u)$ が成り立つ. i.e. C^∞ 写像 $\Delta: P \rightarrow P \times P$ を用いて $g_\beta = \mu \circ ((t_{\beta\alpha} \circ \pi) \times g_\alpha) \circ \Delta$ と書ける. よって補題 2.5 を使って

$$\begin{aligned}T_u g_\beta(v) &= T_u(\mu \circ \text{inj}_1^{g_\alpha(u)} \circ t_{\beta\alpha} \circ \pi \circ \text{proj}_1 \circ \Delta)(v) \\ &\quad + T_u(\mu \circ \text{inj}_2^{t_{\beta\alpha}(u)} \circ g_\alpha \circ \text{proj}_2 \circ \Delta)(v) \\ &= T_u(\rho_{g_\alpha(u)} \circ t_{\beta\alpha} \circ \pi)(v) + T_u(\lambda_{t_{\beta\alpha}(\pi(u))} \circ g_\alpha)(v)\end{aligned}$$

であり, **Maurer-Cartan 形式の定義**から

$$\begin{aligned}
(g_\beta^* \theta)_u(v) &= T_{t_{\beta\alpha}(\pi(u))g_\alpha(u)}(\lambda_{g_\alpha(u)^{-1}t_{\beta\alpha}(\pi(u))^{-1}})(T_u g_\beta(v)) \\
&= T_u(\lambda_{g_\alpha(u)^{-1}} \circ \lambda_{t_{\beta\alpha}(\pi(u))^{-1}} \circ \rho_{g_\alpha(u)} \circ t_{\beta\alpha} \circ \pi)(v) \\
&\quad + T_{g_\alpha(u)}(\lambda_{g_\alpha(u)^{-1}})(T_u g_\alpha(v)) \\
&= \text{Ad}(g_\alpha(u)^{-1})(T_u(\lambda_{t_{\beta\alpha}(\pi(u))^{-1}})(v)) + (g_\alpha^* \theta)_u(v)
\end{aligned}$$

と計算できる. 従って, $\omega_\alpha \in \Omega^1(\pi^{-1}(U_\alpha); \mathfrak{g})$ の定義 (2.4.17) および条件 (2.4.16) より

$$\begin{aligned}
\omega_\beta|_u(v) &= \text{Ad}(g_\beta(u)^{-1})((\pi^* A_\beta)_u(v)) + (g_\beta^* \theta)_u(v) \\
&= \text{Ad}(g_\alpha(u)^{-1}t_{\beta\alpha}(\pi(u))^{-1})\left(\text{Ad}(t_{\alpha\beta}(\pi(u))^{-1})((\pi^* A_\alpha)_u(v)) + ((t_{\alpha\beta} \circ \pi)^* \theta)_u(v)\right) \\
&\quad + (g_\beta^* \theta)_u(v) \\
&= \text{Ad}(g_\alpha(u)^{-1})((\pi^* A_\alpha)_u(v)) \\
&\quad + \text{Ad}(g_\alpha(u)^{-1})\left(\text{Ad}(t_{\alpha\beta}(\pi(u)))\left(T_{t_{\alpha\beta}(\pi(u))}(\lambda_{t_{\alpha\beta}(\pi(u))^{-1}} \circ T_u(t_{\alpha\beta} \circ \pi)(v))\right)\right) \\
&\quad + \text{Ad}(g_\alpha(u)^{-1})\left(T_u(\lambda_{t_{\beta\alpha}(\pi(u))^{-1}})(v)\right) + (g_\alpha^* \theta)_u(v) \\
&= \omega_\alpha|_u(v) \\
&\quad + \text{Ad}(g_\alpha(u)^{-1})\left(T_u(\rho_{t_{\beta\alpha}(\pi(u))} \circ t_{\alpha\beta} \circ \pi)(v) + T_u(\lambda_{t_{\alpha\beta}(\pi(u))} \circ t_{\beta\alpha} \circ \pi)(v)\right) \\
&= \omega_\alpha|_u(v) \\
&\quad + \text{Ad}(g_\alpha(u)^{-1})\left(T_u(\mu \circ ((t_{\alpha\beta} \circ \pi) \times (t_{\beta\alpha} \circ \pi)) \circ \Delta)(v)\right) \\
&= \omega_\alpha|_u(v)
\end{aligned}$$

が言えた. ただし, 最後から 3 つ目の等号では **コサイクル条件** から従う $t_{\alpha\beta}(\pi(u))^{-1} = t_{\beta\alpha}(\pi(u))$ を使い, 最後から 2 番目の等号では補題 2.5 を使い, 最後の等号では $\mu \circ ((t_{\alpha\beta} \circ \pi) \times (t_{\beta\alpha} \circ \pi)) \circ \Delta: P \rightarrow G$ が常に 1_G を返す定数写像であることを使った.

ところで, $\{U_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$ は M の開被覆であったから $P = \bigcup_{\alpha \in \Lambda} \pi^{-1}(U_\alpha)$ が成り立つ. よって $\forall u \in P$ に対してある $\alpha \in \Lambda$ が存在して $u \in \pi^{-1}(U_\alpha)$ を充たす. 従って大域的な \mathfrak{g} 値 1-形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ を

$$\omega_u := \omega_\alpha|_u$$

と定義すると, 上で示したことからこれは well-defined な **接続形式** になり, かつ $\forall \alpha \in \Lambda$ に対して $s_\alpha^* \omega = A_\alpha$ を充たす.

(2) $\forall x \in U_\alpha \cap U_\beta$ を 1 つ固定する. このとき **接続形式の公理** および補題 2.6 から, $\forall v \in T_x M$ に対して

$$\begin{aligned}
s_\beta^* \omega|_x(v) &= \omega_{s_\beta(x)}(T_x s_\beta(v)) \\
&= \omega_{s_\alpha(x) \blacktriangleleft t_{\alpha\beta}(x)}\left(T_{s_\alpha(x)}(R_{t_{\alpha\beta}(x)})(T_x s_\alpha(v))\right) + \omega_{s_\beta(x)}\left(\left((t_{\alpha\beta}^* \theta)_x(v)\right)^\#|_{s_\beta(x)}\right) \\
&= \left((R_{t_{\alpha\beta}(x)})^* \omega\right)_{s_\alpha(x)}(T_x s_\alpha(v)) + (t_{\alpha\beta}^* \theta)_x(v) \\
&= \text{Ad}(t_{\alpha\beta}(x)^{-1})\left(\omega_{s_\alpha(x)}(T_x s_\alpha(v))\right) + (t_{\alpha\beta}^* \theta)_x(v) \\
&= \text{Ad}(t_{\alpha\beta}(x)^{-1})\left(s_\alpha^* \omega|_x(v)\right) + (t_{\alpha\beta}^* \theta)_x(v)
\end{aligned}$$

が成り立つ. ■

2.4.6 水平持ち上げ

定義 2.16: C^∞ 曲線の水平持ち上げ

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ およびその接続形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$
- M 上の C^∞ 曲線 $\gamma: [0, 1] \rightarrow M$

を与える. このとき, $\forall u \in \pi^{-1}(\{\gamma(0)\})$ に対して以下を満たす P 上の C^∞ 曲線 $\tilde{\gamma}: [0, 1] \rightarrow P$ が一意的存在し, γ の水平持ち上げ (horizontal lift) と呼ばれる:

$$(HC-1) \quad \pi \circ \tilde{\gamma} = \gamma$$

$$(HC-2) \quad \tilde{\gamma}(0) = u$$

$$(HC-3) \quad \forall t \in [0, 1] \text{ に対して}$$

$$\dot{\tilde{\gamma}}(t) \in \text{Ker } \omega_{\tilde{\gamma}(t)}$$

一意存在は本質的に常微分方程式の基本定理による:

補題 2.7: 水平持ち上げの公式

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ およびその接続形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$
- M 上の C^∞ 曲線 $\gamma: [0, 1] \rightarrow M$
- $\forall u \in \pi^{-1}(\{\gamma(0)\})$

を与える. このとき, γ の水平持ち上げ $\tilde{\gamma}: [0, 1] \rightarrow P$ が一意的存在して以下を満たす:

$$(1) \quad \forall t \in [0, 1] \text{ に対して}$$

$$\dot{\tilde{\gamma}}(t) = T_{s_\alpha(\gamma(t))} R_{g(t)} \circ T_{\gamma(t)} s_\alpha(\dot{\gamma}(t)) - \left(\text{Ad}(g(t)^{-1}) \left(s_\alpha^* \omega|_{\gamma(t)}(\dot{\gamma}(t)) \right) \right)^\#_{\tilde{\gamma}(t)}$$

$$(2) \quad \forall t \in [0, 1] \text{ に対して}$$

$$\dot{g}(t) = -T_{1_G} \rho_{g(t)} \left(s_\alpha^* \omega|_{\gamma(t)}(\dot{\gamma}(t)) \right)$$

ただし G 上の C^∞ 曲線 $g: [0, 1] \rightarrow G$ を

$$g := \text{proj}_2 \circ \varphi_\alpha \circ \tilde{\gamma}$$

で定義した.

証明 定理 2.6 と同様に

- 開被覆 $\{U_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$
- 局所自明化 $\{\varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \rightarrow U_\alpha \times G\}_{\alpha \in \Lambda}$, 変換関数 $\{t_{\alpha\beta}: U_\alpha \cap U_\beta \rightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$ を与える.
- (2.4.13) で定義される局所切断の族 $\{s_\alpha: U_\alpha \rightarrow \pi^{-1}(U_\alpha)\}_{\alpha \in \Lambda}$

を与える. $[0, 1] \subset \mathbb{R}$ はコンパクト集合なので連続写像 $\gamma: [0, 1] \rightarrow M$ による像 $\gamma([0, 1]) \subset M$ もまたコン

コンパクトである。よって $\gamma([0, 1])$ を有限個の点で区切ることににより、ある $\alpha \in \Lambda$ が存在して $\gamma([0, 1]) \subset U_\alpha$ が成り立つと仮定して良い。また、このとき $\tilde{\gamma}([0, 1]) \subset \pi^{-1}(U_\alpha)$ を満たす任意の C^∞ 曲線 $\tilde{\gamma}: [0, 1] \rightarrow P$ に対して定義される

$$g := \text{proj}_2 \circ \varphi_\alpha \circ \tilde{\gamma}: [0, 1] \rightarrow G$$

は G 上の C^∞ 曲線であり、**全空間 P への右作用の定義** から $\forall t \in [0, 1]$ に対して

$$\tilde{\gamma}(t) = \varphi_\alpha^{-1}(\pi(\tilde{\gamma}(t)), g(t)) = s_\alpha(\pi(\tilde{\gamma}(t))) \blacktriangleleft g(t)$$

が成り立つ。 C^∞ 写像 $\Delta: [0, 1] \rightarrow [0, 1] \times [0, 1]$, $t \mapsto (t, t)$ を使うと

$$\tilde{\gamma} = \blacktriangleleft \circ ((s_\alpha \circ \pi \circ \tilde{\gamma}) \times g) \circ \Delta \quad (2.4.18)$$

と書くこともできる。

ここで、 $\tilde{\gamma}$ を γ の水平持ち上げとする。すると条件 **(HC-1)** より (2.4.18) は $\tilde{\gamma} = \blacktriangleleft ((s_\alpha \circ \gamma) \times g) \circ \Delta$ となるから、補題 2.5 より

$$\begin{aligned} \dot{\tilde{\gamma}}(t) &= T_t \tilde{\gamma} \left(\frac{d}{ds} \Big|_{s=t} \right) \\ &= T_{(t,t)} \left(\blacktriangleleft \circ ((s_\alpha \circ \gamma) \times g) \right) \circ T_t \Delta \left(\frac{d}{ds} \Big|_{s=t} \right) \\ &= T_{(t,t)} \left(\blacktriangleleft \circ ((s_\alpha \circ \gamma) \times g) \right) \circ T_t \Delta \left(\frac{d}{ds} \Big|_{s=t} \right) \\ &= T_t (\blacktriangleleft \circ \text{inj}_1^{g(t)} \circ s_\alpha \circ \gamma) \left(\frac{d}{ds} \Big|_{s=t} \right) \\ &\quad + T_t (\blacktriangleleft \circ \text{inj}_2^{s_\alpha(\gamma(t))} \circ g) \left(\frac{d}{ds} \Big|_{s=t} \right) \\ &= T_{s_\alpha(\gamma(t))} R_{g(t)} \circ T_{\gamma(t)} s_\alpha (\dot{\gamma}(t)) \\ &\quad + T_t (R^{(s_\alpha(\gamma(t)))} \circ g) \left(\frac{d}{ds} \Big|_{s=t} \right) \end{aligned} \quad (2.4.19)$$

が分かった。補題 2.6 の証明と同様の計算により、**Maurer-Cartan** 形式 $\theta \in \Omega^1(G; \mathfrak{g})$ を使った等式

$$T_t (R^{(s_\alpha(\gamma(t)))} \circ g) \left(\frac{d}{ds} \Big|_{s=t} \right) = \left((g^* \theta)_t \left(\frac{d}{ds} \Big|_{s=t} \right) \right)^\# \Big|_{\tilde{\gamma}(t)}$$

が成り立つ。よって条件 **(HC-2)** より

$$\begin{aligned} 0 &= \omega_{\tilde{\gamma}(t)} (\dot{\tilde{\gamma}}(t)) \\ &= (R_{g(t)}^* \omega)_{s_\alpha(\gamma(t))} (T_{\gamma(t)} s_\alpha (\dot{\gamma}(t))) + (g^* \theta)_t \left(\frac{d}{ds} \Big|_{s=t} \right) \\ &= \text{Ad}(-g(t)) (s_\alpha^* \omega|_{\gamma(t)} (\dot{\gamma}(t))) + \theta_{g(t)} (\dot{g}(t)) \end{aligned} \quad (2.4.20)$$

が従い、

$$(g^* \theta)_t \left(\frac{d}{ds} \Big|_{s=t} \right) = -\text{Ad}(g(t)^{-1}) (s_\alpha^* \omega|_{\gamma(t)} (\dot{\gamma}(t))) \quad (2.4.21)$$

が分かった。

(1) (2.4.19), (2.4.21) より

$$\dot{\tilde{\gamma}}(t) = T_{s_\alpha(\gamma(t))} R_{g(t)} \circ T_{\gamma(t)} s_\alpha(\dot{\gamma}(t)) + \left(-\text{Ad}(g(t)^{-1}) \left(s_\alpha^* \omega|_{\gamma(t)}(\dot{\gamma}(t)) \right) \right)_{\tilde{\gamma}(t)}^\#$$

(2) Ad の定義と Maurer-Cartan 形式の定義より (2.4.20) は

$$\begin{aligned} 0 &= T_{1_G}(\lambda_{g^{-1}(t)} \circ \rho_{g(t)}) \left(s_\alpha^* \omega|_{\gamma(t)}(\dot{\gamma}(t)) \right) + T_{g(t)}(\lambda_{g(t)^{-1}})(\dot{g}(t)) \\ &= T_{1_G}(\lambda_{g^{-1}(t)}) \left(T_{1_G} \rho_{g(t)} \left(s_\alpha^* \omega|_{\gamma(t)}(\dot{\gamma}(t)) \right) + \dot{g}(t) \right) \end{aligned}$$

とも書けるが, Lie 群の左移動が微分同相写像であることから $T_{1_G}(\lambda_{g^{-1}(t)})$ はベクトル空間の同型写像であり,

$$\dot{g}(t) = -T_{1_G} \rho_{g(t)} \left(s_\alpha^* \omega|_{\gamma(t)}(\dot{\gamma}(t)) \right)$$

が分かった. これは g に関する常微分方程式であり, 与えられた初期条件 $g(0) = \text{proj}_2(\varphi_\alpha(u))$ に関して一意な解を持つ.

(2) の証明より $\tilde{\gamma}$ の一意存在も言えた. ■

命題 2.10:

γ の2つの水平持ち上げ $\tilde{\gamma}, \tilde{\gamma}'$ が, ある $g \in G$ について $\tilde{\gamma}'(0) = \tilde{\gamma}(0) \triangleleft g$ を満たすとする. このとき, $\forall t \in [0, 1]$ において $\tilde{\gamma}'(t) = \tilde{\gamma}(t) \triangleleft g$ が成り立つ.

証明 C^∞ 曲線

$$\tilde{\gamma} \triangleleft g: [0, 1] \longrightarrow P, t \longmapsto \tilde{\gamma}(t) \triangleleft g$$

は, $\pi \circ \tilde{\gamma} \triangleleft g = \gamma$, $\tilde{\gamma} \triangleleft g(0) = \tilde{\gamma}(0) \triangleleft g$ を満たし,

$$\begin{aligned} \omega_{\tilde{\gamma} \triangleleft g}(\dot{\tilde{\gamma}} \triangleleft g(t)) &= (R_g^* \omega)_{\tilde{\gamma}(t)}(\dot{\tilde{\gamma}}(t)) \\ &= \text{Ad}(g^{-1}) \left(\omega_{\tilde{\gamma}(t)}(\dot{\tilde{\gamma}}(t)) \right) \\ &= 0 \end{aligned}$$

も満たすので, 初期条件 $\tilde{\gamma} \triangleleft g(0) = \tilde{\gamma}(0) \triangleleft g = \tilde{\gamma}'(0)$ を満たす水平持ち上げである. 故に水平持ち上げの一意性から

$$\tilde{\gamma}' = \tilde{\gamma} \triangleleft g$$

が言える. ■

C^∞ 曲線のみならず, 底空間上の C^∞ ベクトル場もまた全空間に持ち上がる.

定義 2.17: C^∞ ベクトル場の水平持ち上げ

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ およびその接続形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$
- M 上の C^∞ ベクトル場 $X \in \mathfrak{X}(M)$

このとき, $\forall u \in P$ に対して以下を満たす P 上の C^∞ ベクトル場 $\tilde{X} \in \mathfrak{X}(P)$ が一意的に存在し, X の水平持ち上げ (horizontal lift) と呼ばれる:

(HV-1) $T_u \pi(\tilde{X}_u) = X_{\pi(u)}$

(HV-2) $\tilde{X}_u \in \text{Ker } \omega_u$

定理 2.4 より $\forall u \in P$ に対して

$$T_u \pi|_{\text{Ker } \omega_u} : \text{Ker } \omega_u \longrightarrow T_{\pi(u)} M$$

はベクトル空間の同型写像であるから, 与えられた $X \in \mathfrak{X}(M)$ に対して接束 TP の (C^∞ とは限らない) 切断 \tilde{X} を

$$\tilde{X}_u := (T_u \pi|_{\text{Ker } \omega_u})^{-1}(X_{\pi(u)})$$

と定義すればこれは **(HV-1)**, **(HV-2)** を満たす. 逆に性質 **(HV-1)**, **(HV-2)** を満たす接束 TP の (C^∞ とは限らない) 任意の切断 \tilde{Y} に対して,

$$\tilde{Y}_u = (T_u \pi|_{\text{Ker } \omega_u})^{-1}(X_{\pi(u)}) = \tilde{X}_u$$

が成り立つので, 一意存在がわかった. あとはこのようにして構成した \tilde{X} が C^∞ ベクトル場であることを確かめれば良い. そのためには, 命題 B.4 より $\forall f \in C^\infty(P)$ に対して $\tilde{X}f$ が C^∞ 関数になっていることを示せば良い.

命題 2.11: 水平持ち上げの C^∞ 性

\tilde{X} は C^∞ ベクトル場である.

証明 $\forall X \in \mathfrak{X}(M)$ および $\forall u \in P$ を 1 つ固定する. $X_{\pi(u)}$ は何らかの C^∞ 曲線 $\gamma: [0, 1] \longrightarrow M$ の $t = 0$ における速度ベクトルである. γ の水平持ち上げ $\tilde{\gamma}$ であって $\tilde{\gamma}(0) = u$ を満たすものをとる. このとき, 一般に $\forall g \in G$ に対して $\pi \circ R_g = \pi$ が成り立つことに注意すると補題 2.3, 2.7 から

$$\begin{aligned} T_u \pi(\dot{\tilde{\gamma}}(0)) &= T_u(\pi \circ R_{g(0)}) \circ T_{\gamma(0)} s_\alpha(\dot{\gamma}(0)) - T_u \pi \left(\text{Ad}(g(0)^{-1}) \left(s_\alpha^* \omega|_{\gamma(0)}(\dot{\gamma}(0)) \right) \right)_{\tilde{\gamma}(t)}^\# \\ &= T_u(\pi \circ s_\alpha)(X_{\pi(u)}) \\ &= T_u(\text{id}_{U_\alpha})(X_{\pi(u)}) \\ &= X \end{aligned}$$

が従い, $\dot{\tilde{\gamma}}(0)$ は点 $u \in P$ において **(HV-1)**, **(HV-2)** を満たす. よって \tilde{X} の一意性から

$$\tilde{X}_u = \dot{\tilde{\gamma}}(0)$$

である.

ここで $\forall f \in C^\infty(P)$ を 1 つ固定する. このとき

$$\begin{aligned}\tilde{X}f|_u &= \dot{\gamma}(0)f|_u \\ &= T_{s_\alpha(\gamma(0))}R_{g(0)} \circ T_{\gamma(0)}s_\alpha(X_{\pi(u)})f - \left(\text{Ad}(g(0)^{-1}) \left(s_\alpha^* \omega|_{\pi(u)}(X_{\pi(u)}) \right) \right)_u^\# f \\ &= X_{\pi(u)}(f \circ R_{g(0)} \circ s_\alpha) - \left(\text{Ad}(g(0)^{-1}) \left(s_\alpha^* \omega|_{\pi(u)}(X) \right) \right)_u^\# f\end{aligned}$$

であるが, $f \circ R_{g(0)} \circ s_\alpha \in C^\infty(U_\alpha)$ であることおよび写像 $U_\alpha \rightarrow \mathfrak{g}$, $u \mapsto \text{Ad}(g(0)^{-1}) \left(s_\alpha^* \omega|_{\pi(u)}(X) \right)$ が C^∞ 写像であることから, あとは C^∞ 写像 $A: P \rightarrow \mathfrak{g}$ に関して定まる関数 $P \rightarrow \mathbb{R}$, $u \mapsto A(u)^\# f$ が C^∞ 級であることを言えば良い.

ところで **基本ベクトル場の定義**を思い出すと

$$A(u)^\# f = \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} f(u \blacktriangleleft \exp(tA(u))) = T_0(R^{(u)} \circ \exp(-A(u))) \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \right)$$

であるが, $R^{(u)} \circ \exp(-A(u)): [0, 1] \rightarrow P$ は u に関しても C^∞ 級なので, $A(u)^\# f \in C^\infty(P)$ が言えた. ■

命題 2.12: ベクトル場の水平持ち上げは右不変

\tilde{X} は右不変である. i.e. $\forall g \in G$ に対して自分自身と R_g -related である.

証明 $\forall u \in P$, $\forall g \in G$ を 1 つ固定する. このとき

$$\begin{aligned}T_u \pi((R_g \tilde{X})_u) &= T_u \pi \circ T_{u \blacktriangleleft g^{-1}}(R_g)(\tilde{X}_{u \blacktriangleleft g^{-1}}) \\ &= T_{u \blacktriangleleft g^{-1}}(\pi \circ R_g)(\tilde{X}_{u \blacktriangleleft g^{-1}}) \\ &= T_{u \blacktriangleleft g^{-1}} \pi(\tilde{X}_{u \blacktriangleleft g^{-1}}) \\ &= X_{\pi(u \blacktriangleleft g^{-1})} \\ &= X_{\pi(u)}\end{aligned}$$

かつ

$$\begin{aligned}\omega_u((R_g \tilde{X})_u) &= \omega_u(T_{u \blacktriangleleft g^{-1}}(R_g)(\tilde{X}_{u \blacktriangleleft g^{-1}})) \\ &= (R_g^* \omega)_{u \blacktriangleleft g^{-1}}(\tilde{X}_{u \blacktriangleleft g^{-1}}) \\ &= \text{Ad}(g^{-1})(\omega_{u \blacktriangleleft g^{-1}}(\tilde{X}_{u \blacktriangleleft g^{-1}})) \\ &= 0\end{aligned}$$

なので, ベクトル場 $R_g \tilde{X}$ は **(HV-1)**, **(HV-2)** を充たす. i.e. X の水平持ち上げである. 水平持ち上げの一意性から

$$R_g \tilde{X}|_{u \blacktriangleleft g} = T_u(R_g)(\tilde{X}_u) = \tilde{X}_{u \blacktriangleleft g}$$

でなくてはならない. ■

2.4.7 主束上の曲率形式

この小節では主束上の曲率と主束上の共変微分を大域的な形で定義する.

定義 2.18: 曲率 2 形式

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ およびその接続形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ を与える.

曲率 2 形式 (curvature 2 form) $\Omega \in \Omega^2(P; \mathfrak{g})$ を以下で定義する:

$$\Omega := d\omega + \frac{1}{2}[\omega, \omega]$$

Ω の定義の第 2 項は, Lie 代数 \mathfrak{g} の基底 T^a w/ $a = 1, \dots, \dim G$ をとったときに

!

$$\frac{1}{2}[\omega, \omega] := \frac{1}{2}\omega_a \wedge \omega_b [T^a, T^b]$$

という意味であって, \mathfrak{g} -値 1 形式のウェッジ積という意味ではない.

補題 2.8:

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ およびその接続形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ を与える. $\forall u \in P$ において,

- (1) $\forall v \in \text{Ker } T_u \pi$ に対して, ある $V \in \mathfrak{g}$ が存在して $V^\#|_u = v$ を満たす.
- (2) $\forall v \in \text{Ker } \omega_u$ に対して, ある $H \in \mathfrak{X}(M)$ が存在して $\tilde{H}|_u = v$ を満たす. ただし \tilde{H} は H の水平持ち上げである.

証明 (1) 補題 2.2 の証明より $T_{1_G}(R^{(u)}): \mathfrak{g} \rightarrow \text{Ker } T_u \pi$ は全射だから, ある $V \in \mathfrak{g}$ が存在して $v = T_{1_G}(R^{(u)})(V) = V^\#|_u$ を満たす. ただし最後の等号で (2.4.10) を使った.
 (2) $T_u \pi(v) \in T_{\pi(u)} M$ を $H \in \mathfrak{X}(M)$ に拡張すればよい. ■

定理 2.7: 曲率形式の性質

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ およびその接続形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ を与える. $\Omega \in \Omega^2(P; \mathfrak{g})$ を曲率形式とする.

- (1) $\forall u \in P$ および $\forall v, w \in T_u P$ において

$$\Omega_u(v, w) = d\omega|_u(v^H, w^H)$$

- (2) $\forall g \in \Omega$ に対して

$$R_g^* \Omega = \text{Ad}(g^{-1}) \Omega$$

- (3) (Bianchi の第 2 恒等式)

$$d\Omega = [\Omega, \omega]$$

!

定理 2.7-(1) を曲率形式の定義とすることもある ([9, p.43] など). その場合, 我々が採用した定義 2.18 は以下で与える証明と全く同じ議論によって導出され, Cartan の構造方程式と呼ばれる.

証明 (1) 引数の場合分けする.

$v, w \in \text{Ker } \omega_u$

$$\begin{aligned}\Omega_u(v, w) &= d\omega|_u(v, w) + \frac{1}{2}[\omega_u, \omega_u](v, w) \\ &= d\omega|_u(v, w) + \frac{1}{2}([\omega_u(v), \omega_u(w)] - [\omega_u(w), \omega_u(v)]) \\ &= d\omega|_u(v, w) \\ &= d\omega|_u(v^H, w^H)\end{aligned}$$

$v \in \text{Ker } T_u\pi, w \in \text{Ker } \omega_u$

$[\omega_u, \omega_u](v, w) = 0$ である。補題 2.8 より v は基本ベクトル場 $A^\# \in \mathfrak{X}(P)$ に拡張し、 w は水平持ち上げ $\tilde{B} \in \mathfrak{X}(P)$ に拡張する。外微分の公式から

$$d\omega(A^\#, \tilde{B}) = A^\#\omega(\tilde{B}) - \tilde{B}\omega(A^\#) - \omega([A^\#, \tilde{B}])$$

第1項は ω の性質から 0 で、第2項は $\omega(A^\#) = A$ が P 上の定数関数なので 0 になる。第3項が 0 になることを示すためには $[A^\#, \tilde{B}]$ が水平であることを示せば十分である。実際、 $A^\#$ の生成するフローが

$$\theta: \mathbb{R} \times \mathbb{R} \times M \longrightarrow M, (t, x) \longmapsto R_{\exp(tX)}(x)$$

であることを思い出すと、Lie 微分の定義と公式から

$$[A^\#, \tilde{B}]_u = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_{u \leftarrow \exp(tA)}(R_{\exp(-tA)})(\tilde{B}_{u \leftarrow \exp(tA)}) - \tilde{B}_u}{t}$$

が言える。 $\tilde{B}_u \in \text{Ker } \omega_u$ は明らかで、接続形式の定義から

$$\begin{aligned}\omega_u(T_{u \leftarrow \exp(tA)}(R_{\exp(-tA)})(\tilde{B}_{u \leftarrow \exp(tA)})) &= (R_{\exp(-tA)}^*\omega)_{u \leftarrow \exp(tA)}(\tilde{B}_{u \leftarrow \exp(tA)}) \\ &= \text{Ad}(\exp(tA))(\omega_{u \leftarrow \exp(tA)}(\tilde{B}_{u \leftarrow \exp(tA)})) \\ &= 0\end{aligned}$$

が言えるので $[A^\#, \tilde{B}]_u \in \text{Ker } \omega_u$ が示された。

$v \in \text{Ker } T_u\pi, w \in \text{Ker } T_u\pi$

v, w を補題 2.8 により拡張して $A^\#, B^\#$ にする。このとき

$$\begin{aligned}\Omega(A^\#, B^\#) &= d\omega(A^\#, B^\#) + [A, B] \\ &= A^\#\omega(B^\#) - B^\#\omega(A^\#) - \omega([A^\#, B^\#]) + [A, B] \\ &= -\omega([A, B]^\#) + [A, B] \\ &= -\omega([A, B]) + [A, B] \\ &= 0\end{aligned}$$

が成り立つ。

^{*46} $\omega(A^\#) \in C^\infty(P)$ というのは、 $\omega(A^\#): P \longrightarrow \mathbb{R}, u \longmapsto \omega_u(A^\#|_u)$ という意味である。

(2) 引き戻しが外微分, wedge 積と可換なので

$$\begin{aligned} R_g^* \Omega &= dR_g^* \omega + \frac{1}{2} [R_g^* \omega, R_g^* \omega] \\ &= \text{Ad}(g^{-1}) \Omega \end{aligned}$$

がわかる.

(3)

$$\begin{aligned} d\Omega &= \frac{1}{2} ([d\omega, \omega] - [\omega, d\omega]) \\ &= [d\omega, \omega] \\ &= [\Omega, \omega] - \frac{1}{2} [[\omega, \omega], \omega] \end{aligned}$$

ところで, $\omega = \omega_a T^a$ と展開すると

$$\begin{aligned} [[\omega, \omega], \omega] &= \omega_a \wedge \omega_b \wedge \omega_c [[T_a, T_b], T_c] \\ &= -\omega_a \wedge \omega_b \wedge \omega_c [[T_b, T_c], T_a] - \omega_a \wedge \omega_b \wedge \omega_c [[T_c, T_a], T_b] \quad \because \text{Jacobi の恒等式} \\ &= -2\omega_a \wedge \omega_b \wedge \omega_c [[T_a, T_b], T_c] \\ &= -2[[\omega, \omega], \omega] \end{aligned}$$

i.e. $[[\omega, \omega], \omega] = 0$ が分かった.

■

定理 2.7 より, Ω は **tensorial form of type Ad** であることが分かった. 記号としては $\Omega \in \Omega_{\text{Ad}}^2(P; \mathfrak{g})$ ということである. 定理 2.7-(1) は, 主束上の共変微分の定義のヒントになっている.

定義 2.19: 主束上の共変微分

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ およびその**接続形式** $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ を与える.
- 有限次元ベクトル空間 V

を与える. このとき, 主束 P 上の**共変微分** $D: \Omega^k(P; V) \longrightarrow \Omega^{k+1}(P; V)$ を

$$D\phi|_u(v_1, \dots, v_{k+1}) := d\phi|_u(v_1^H, \dots, v_{k+1}^H)$$

で定義する. ただし任意の $\phi \in \Omega^k(P; V)$, $u \in P$, $v_1, \dots, v_{k+1} \in T_u P$ をとった.

この定義は**ベクトル束上の共変微分の定義**と見かけ上大きく異なっている. しかし, 実は定理 2.5-(4) の意味で同じものだということが次の命題からわかる:

命題 2.13: 主束上の共変微分の公式

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ およびその接続形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ を与える.
- 有限次元ベクトル空間 V
- Lie 群 G の表現 $\rho: G \longrightarrow \mathrm{GL}(V)$

を与える. このとき, $\forall \phi \in \Omega_\rho^k(P; V)$ に対して以下が成り立つ:

$$D\phi = d\phi + \rho_*(\omega) \wedge \phi$$

定理 2.5 のときと同様に,

!

$$(\rho_*(\omega) \wedge \phi)_u(v_1, \dots, v_{k+1}) := \frac{1}{1!k!} \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_{k+1}} \mathrm{sgn} \sigma T_u \rho(v_{\sigma(1)}) (\phi(v_{\sigma(2)}, \dots, v_{\sigma(k+1)})) \quad (2.4.22)$$

という定義である.

証明 $\forall u \in P$ および $\forall v_1, \dots, v_{k+1} \in T_u P$ を固定する. 示すべき式は全ての引数に関して線型だから, v_i は水平であるか垂直であるかのどちらかであるとして良い. さらに以下では補題 2.8 によって水平 (resp. 垂直) な $v_i \in T_u P$ を水平 (resp. 垂直) な $X_i \in \mathfrak{X}(P)$ に拡張する. 具体的には, $v_i \in T_u P$ 水平 (resp. 垂直) ならば X_i は水平持ち上げ \tilde{B}_i (resp. 基本ベクトル場 $A_i^\# \in \mathfrak{X}(P)$) である.

引数について場合分けする.

X_i が全て水平

$\forall \sigma \in \mathfrak{S}_{k+1}$ に対して $\omega(X_{\sigma(1)}) = 0$ なので自明.

X_i のうち少なくとも 2 つが垂直

引数の入れ替えに関する反対称性より, $X_1 = A_1^\#, X_2 = A_2^\#$ を仮定しても一般性を損なわない. このとき命題 2.7 より $[X_1, X_2] = [A_1, A_2]^\#$ が成り立つので $[X_1, X_2]$ もまた垂直である.

まず, 共変微分の定義から (2.4.22) の左辺は

$$D\phi(X_1, \dots, X_{k+1}) = d\phi(0, 0, \dots) = 0$$

である. よって (2.4.22) の右辺が 0 になることを示せば良い. 実際, 右辺第 1 項に関しては, 外微分の公式より

$$\begin{aligned} d\phi(X_1, \dots, X_{k+1}) &= \sum_{i=1}^{k+1} (-1)^{i-1} X_i \phi(\dots, \widehat{X_i}, \dots) + \sum_{1 \leq i < j \leq k+1} (-1)^{i+j} \phi([X_i, X_j], \dots, \widehat{X_i}, \widehat{X_j}, \dots) \\ &= 0 + 0 \end{aligned} \quad (2.4.23)$$

が言える. さらに右辺第 2 項に関して, ϕ の引数のうち少なくとも 1 つが水平なので

$$(\rho_*(\omega) \wedge \phi)(X_1, \dots, X_{k+1}) = 0$$

がわかる.

X_i の 1 つのみが垂直で他が全て水平

引数の入れ替えに関する反対称性より, $X_1 = A_1^\#$ を仮定しても一般性を損なわない.

まず、共変微分の定義から (2.4.22) の左辺は

$$D\phi(X_1, \dots, X_{k+1}) = d\phi(0, \dots) = 0$$

である。よって (2.4.22) の右辺が 0 になることを示せば良い。

(2.4.22) の右辺第 1 項に関しては、外微分の公式 (2.4.23) より非ゼロな項が

$$X_1\phi(X_2, \dots) + \sum_{2 \leq j \leq k+1} (-1)^{1+j} \phi([X_1, X_j], X_2, \dots, \widehat{X_j}, \dots)$$

だとわかる。ところが、命題 2.12 より X_2, \dots, X_{k+1} が右不変なので Lie 微分の公式より

$$\begin{aligned} [X_1, X_j]_u &= [A_1^\#, X_j]_u \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_{u \blacktriangleleft \exp(tA_1)}(R_{\exp(-tA_1)})(X_j|_{u \blacktriangleleft \exp(tA_1)}) - X_j|_u}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{X_j|_{u \blacktriangleleft \exp(tA_1) \blacktriangleleft \exp(-tA_1)} - X_j|_u}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{X_j|_u - X_j|_u}{t} \\ &= 0 \end{aligned}$$

が言えて、結局

$$d\phi(X_1, \dots, X_{k+1}) = X_1\phi(X_2, \dots) = A_1^\#\phi(X_2, \dots, X_{k+1})$$

が分かった。 $f \in C^\infty(P)$ を $f(u) := \phi_u(X_2|_u, \dots, X_{k+1}|_u)$ によって定義し、(2.4.10) を使ってさらに計算を進めると

$$\begin{aligned} (A_1^\#\phi(X_2, \dots, X_{k+1}))|_u &= (A_1^\#f)(u) \\ &= T_{1_G}(R^{(u)})(A_1)f \\ &= A_1(f \circ R^{(u)}) \end{aligned}$$

となるが、 $\forall g \in G$ に対して

$$\begin{aligned} f \circ R^{(u)}(g) &= \phi_{R^{(u)}(g)}(X_2|_{R^{(u)}(g)}, \dots, X_{k+1}|_{R^{(u)}(g)}) \\ &= \phi_{u \blacktriangleleft g}(T_u(R_g)(X_2|_u), \dots, T_u(R_g)(X_{k+1}|_u)) && \because X_j \text{ の右不変性} \\ &= (R_g^*\phi)_u(X_2|_u, \dots, X_{k+1}|_u) \\ &= \rho(g^{-1})(\phi_u(X_2|_u, \dots, X_{k+1}|_u)) && \because \phi \text{ の右同変性} \\ &= \rho(g^{-1})(f(u)) \end{aligned}$$

が成り立つので,

$$\begin{aligned}
A_1(f \circ R^{(u)}) &= \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \left(\rho(\exp(tA_1)^{-1})(f(u)) \right) \\
&= \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \rho(\exp(tA_1)^{-1}) \right) (f(u)) && \because \text{補題 2.5} \\
&= \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \rho(\exp(-tA_1)) \right) (f(u)) && \because \text{命題 2.6} \\
&= - \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \rho(\exp(tA_1)) \right) (f(u)) \\
&= -T_0(\rho \circ \exp(-A_1)) \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) (f(u)) \\
&= -T_{1_G} \rho \circ T_0(\exp(-A_1)) \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) (f(u)) \\
&= -\rho_*(A_1)f(u)
\end{aligned}$$

i.e. $A_1^\# \phi(X_2, \dots, X_{k+1}) = -\rho_*(A_1)\phi(X_2, \dots, X_{k+1})$ だと分かった. 一方, 右辺第 2 項の非ゼロな項は

$$\begin{aligned}
&\frac{1}{k!} \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_{k+1}, \sigma(1)=1} \text{sgn } \sigma \rho_*(\omega(X_1))(\phi(X_{\sigma(2)}, \dots, X_{\sigma(k+1)})) \\
&= \frac{1}{k!} \sum_{\sigma \in \mathfrak{S}_{k+1}, \sigma(1)=1} \text{sgn } \sigma \rho_*(A_1)(\phi(X_{\sigma(2)}, \dots, X_{\sigma(k+1)})) \\
&= \rho_*(A_1)\phi(X_2, \dots, X_{k+1})
\end{aligned}$$

であるから, これらは相殺して 0 になる.

■

特に $\Omega \in \Omega_{\text{Ad}}^2(P; \mathfrak{g})$ なので, 命題 2.13 から

$$\begin{aligned}
D\Omega &= d\Omega + \text{ad}(\omega) \wedge \Omega \\
&= d\Omega + \omega_a \wedge \Omega_b \text{ad}(T^a)(T^b) \\
&= d\Omega + \omega_a \wedge \Omega_b [T^a, T^b] \\
&= d\Omega + [\omega, \Omega]
\end{aligned}$$

だとわかる. よって Bianchi の第 2 恒等式は共変微分を使って

$$D\Omega = 0$$

と書くこともできる.

2.4.8 曲率形式の局所表示と場の強さ

この小説では, 前小節で定義した主束上の曲率形式を局所表示し, それが物理側で**場の強さ**と呼ばれるものと同一視できることを確認する.

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ と、その開被覆 $\{U_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$ 、局所自明化 $\{\varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \rightarrow U_\alpha \times G\}_{\alpha \in \Lambda}$ 、変換関数 $\{t_{\alpha\beta}: U_\alpha \cap U_\beta \rightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$ を与える。**局所切断**の族 $\{s_\alpha: U_\alpha \rightarrow \pi^{-1}(U_\alpha)\}_{\alpha \in \Lambda}$ を (2.4.13) で定義する。
定理 2.6 を参考に、**曲率形式**の局所表示を

$$F_\alpha := s_\alpha^* \Omega \in \Omega^2(U_\alpha; \mathfrak{g})$$

で定義する。曲率形式の定義と、引き戻しと外微分、wedge 積が可換であることから

$$\begin{aligned} F_\alpha &= ds_\alpha^* \omega + \frac{1}{2} [s_\alpha^* \omega, s_\alpha^* \omega] \\ &= dA_\alpha + \frac{1}{2} [A_\alpha, A_\alpha] \end{aligned}$$

がわかる。 F_α の、チャート $(U_\alpha(x^\mu))$ における成分表示 $F_\alpha = \frac{1}{2} F_{\alpha\mu\nu} dx^\mu \wedge dx^\nu$ を求めてみる：

$$\begin{aligned} 2F_\alpha &= F_{\alpha\mu\nu} dx^\mu \wedge dx^\nu \\ &= 2\partial_\mu A_{\alpha\nu} dx^\mu \wedge dx^\nu \\ &\quad + A_{\alpha a\mu} A_{\alpha b\nu} dx^\mu \wedge dx^\nu [T^a, T^b] \\ &= (\partial_\mu A_{\alpha\nu} - \partial_\nu A_{\alpha\mu}) dx^\mu \wedge dx^\nu \\ &\quad + [A_{\alpha\mu}, A_{\alpha\nu}] dx^\mu \wedge dx^\nu \end{aligned}$$

より、

$$F_{\alpha\mu\nu} = (\partial_\mu A_{\alpha\nu} - \partial_\nu A_{\alpha\mu}) + [A_{\alpha\mu}, A_{\alpha\nu}]$$

と書くことができる。これは物理側で**場の強さ** (field strength) としてよく知られたものである。この意味で以降、 $F_\alpha \in \Omega^2(U_\alpha; \mathfrak{g})$ のことを場の強さと呼ぶ。

定理 2.8: 場の強さの変換則

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ と、その開被覆 $\{U_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$ 、局所自明化 $\{\varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \rightarrow U_\alpha \times G\}_{\alpha \in \Lambda}$ 、変換関数 $\{t_{\alpha\beta}: U_\alpha \cap U_\beta \rightarrow G\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$ を与える。**局所切断**の族 $\{s_\alpha: U_\alpha \rightarrow \pi^{-1}(U_\alpha)\}_{\alpha \in \Lambda}$ を (2.4.13) で定義する。

このとき、 $\forall \alpha, \beta \in \Lambda$ について

$$F_\beta|_x = \text{Ad}(t_{\alpha\beta}(x)^{-1})(F_\alpha|_x), \quad \forall x \in U_\alpha \cap U_\beta$$

が成り立つ。

証明 $\forall x \in M, \forall v_1, v_2 \in T_x M$ を 1 つ固定する。定理 2.7-(1) より、

$$\begin{aligned} F_\beta|_x(v_1, v_2) &= s_\beta^* \Omega|_x(v_1, v_2) \\ &= \Omega|_{s_\beta(x)}(T_x s_\beta(v_1), T_x s_\beta(v_2)) \\ &= d\omega|_{s_\beta(x)}(T_x s_\beta(v_1)^H, T_x s_\beta(v_2)^H) \end{aligned}$$

ここで補題 2.6 および**水平部分空間の右不変性**から

$$T_x s_\beta(v_i)^H = T_{s_\alpha(x)}(R_{t_{\alpha\beta}(x)})(T_x s_\alpha(v_i)^H)$$

なので,

$$\begin{aligned}
& d\omega|_{s_\beta(x)}(T_x s_\beta(v_1)^H, T_x s_\beta(v_2)^H) \\
&= (R_{t_{\alpha\beta}(x)}^* d\omega)\Big|_{s_\alpha(x)}(T_x s_\alpha(v_1)^H, T_x s_\alpha(v_2)^H) \\
&= d(R_{t_{\alpha\beta}(x)}^* \omega)\Big|_{s_\alpha(x)}(T_x s_\alpha(v_1)^H, T_x s_\alpha(v_2)^H) \\
&= d\left(\text{Ad}(t_{\alpha\beta}(x)^{-1})(\omega)\right)\Big|_{s_\alpha(x)}(T_x s_\alpha(v_1)^H, T_x s_\alpha(v_2)^H) \\
&= \text{Ad}(t_{\alpha\beta}(x)^{-1})\left(d\omega|_{s_\alpha(x)}(T_x s_\alpha(v_1)^H, T_x s_\alpha(v_2)^H)\right) \\
&= \text{Ad}(t_{\alpha\beta}(x)^{-1})\left(\Omega|_{s_\alpha(x)}(T_x s_\alpha(v_1), T_x s_\alpha(v_2))\right) \\
&= \text{Ad}(t_{\alpha\beta}(x)^{-1})(s_\alpha^* \Omega|_x(v_1, v_2)) \\
&= \text{Ad}(t_{\alpha\beta}(x)^{-1})(F_\alpha|_x(v_1, v_2))
\end{aligned}$$

と言える. ■

2.4.9 同伴ベクトル束上の接続とその局所表示

この小節では**同伴ベクトル束上の共変微分**をゲージ場の言葉を使って局所表示し, 物理において馴染み深い共変微分と同一視できることを顕に確認する. この小節では常に

- **主束** $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$
- **接続形式** $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$
- 有限次元 \mathbb{K} -ベクトル空間 V と Lie 群 G の $\dim V$ 次元表現 $\rho: G \longrightarrow \text{GL}(V)$
- **同伴ベクトル束** $V \hookrightarrow P \times_\rho V \xrightarrow{q} M$

が与えられているものとする. $E := P \times_\rho V$ とおく. 定理 2.5-(2) より,

$$\nabla^E := \sharp^{-1} \circ D \circ \sharp: \Gamma(E) \longrightarrow \Omega^1(M; E)$$

は**ベクトル束 E 上の接続**であった. これを**水平持ち上げ**によって表示してみよう.

定理 2.9: 同伴ベクトル束上の共変微分の表示

$\forall s \in \Gamma(E), \forall X \in \mathfrak{X}(M)$ および $\forall p \in M$ を 1 つ固定する. このとき, 任意の

- C^∞ 曲線 $\gamma: [0, 1] \rightarrow M$ であって $\gamma(0) = p, \dot{\gamma}(0) = X_p$ を満たすもの
- $u \in \pi^{-1}(\{x\})$
- γ の **水平持ち上げ** $\tilde{\gamma}: [0, 1] \rightarrow P$ であって $\tilde{\gamma}(0) = u$ を満たすもの^a

に対して

$$(\nabla_X^E s)|_p = \tilde{\gamma}(0) \times_\rho \dot{\tilde{\gamma}}(0)$$

が成り立つ. 特に右辺は γ, u の取り方によらない. ただし, C^∞ 曲線 $\eta: [0, 1] \rightarrow V$ を

$$s(\gamma(t)) =: \tilde{\gamma}(t) \times_\rho \eta(t)$$

で定義した.

^a γ, u が与えられると $\tilde{\gamma}$ は一意に決まるのだった.

証明 γ, u を 1 つ固定する. 命題 2.9-(2) より

$$\begin{aligned} (\nabla_X^E s)|_p &= (\nabla^E s)(X)|_p \\ &= (\sharp^{-1} \circ D \circ \sharp s)_p(X_p) \\ &= \left(\flat(D(\sharp s)) \right)_{\gamma(0)}(\dot{\gamma}(0)) \\ &= \tilde{\gamma}(0) \times_\rho (D(\sharp s))_{\tilde{\gamma}(0)}(\dot{\tilde{\gamma}}(0)) \quad \because \tilde{\gamma}(0) \in \pi^{-1}(\{\gamma(0)\}), \dot{\tilde{\gamma}}(0) \in (T_{\tilde{\gamma}(0)}\pi)^{-1}(\{\dot{\gamma}(0)\}) \\ &= \tilde{\gamma}(0) \times_\rho \left[d(\sharp s)|_{\tilde{\gamma}(0)}(\dot{\tilde{\gamma}}(0)) + \rho_* \left(\omega_{\tilde{\gamma}(0)}(\dot{\tilde{\gamma}}(0)) \right) (\sharp s|_{\gamma(0)}) \right] \\ &= \tilde{\gamma}(0) \times_\rho T_0(\sharp s \circ \tilde{\gamma}) \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) \end{aligned}$$

が成り立つ. ここで **\sharp の定義**を思い出すと, $\forall t \in [0, 1]$ に対して

$$\begin{aligned} \sharp s \circ \tilde{\gamma}(t) &= f_{\tilde{\gamma}(t)}^{-1} \left(s \circ \pi(\tilde{\gamma}(t)) \right) \\ &= f_{\tilde{\gamma}(t)}^{-1} \left(s(\gamma(t)) \right) \end{aligned}$$

が成り立つことが分かる. **$f_{\tilde{\gamma}(t)}^{-1}$ の定義**から

$$\sharp s \circ \tilde{\gamma} = \eta$$

であり,

$$(\nabla_X^E s)|_p = \tilde{\gamma}(0) \times_\rho \dot{\tilde{\gamma}}(0)$$

が示された. ■

定理 2.9 を使って, 同伴ベクトル束上の共変微分の局所表示を定理 2.5-(3) よりもあからさまな形で求めよう.

定理 2.10: 同伴ベクトル束上の共変微分の局所表示

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ について

- M の開被覆 $\{U_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$
- P の局所自明化 $\{\varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \rightarrow U_\alpha \times G\}_{\alpha \in \Lambda}$
- P の局所切断の族 $\{s_\alpha: U_\alpha \rightarrow \pi^{-1}(U_\alpha), p \mapsto \varphi_\alpha^{-1}(p, 1_G)\}_{\alpha \in \Lambda}$
- Lie 代数 \mathfrak{g} の基底 T^a $\forall a = 1, \dots, \dim G$

を与え, 同伴ベクトル束 $V \hookrightarrow E := P \times_\rho V \xrightarrow{q} M$ について

- E の局所自明化 $\{\psi_\alpha: q^{-1}(U_\alpha) \rightarrow U_\alpha \times V, s_\alpha(p) \times_\rho v \mapsto (p, v)\}_{\alpha \in \Lambda}$
- V の基底 e_i $\forall i = 1, \dots, \dim V$
- E の局所切断の族 $\{e_{\alpha i}: U_\alpha \rightarrow q^{-1}(U_\alpha), x \mapsto s_\alpha(x) \times_\rho e_i\}_{\alpha \in \Lambda}$

を与える. このとき M のチャート $(U_\alpha, (x^\mu))$ においてゲージ場 $A_\alpha := s_\alpha^* \omega \in \Omega^1(U_\alpha; \mathfrak{g})$ を

$$A_\alpha =: A_{\alpha a} T^a = A_{\alpha a \mu} dx^\mu T^a$$

と展開すると以下が成り立つ:

- (1) $\forall X = X^\mu \frac{\partial}{\partial x^\mu} \in \mathfrak{X}(M)$ a に対して b ,

$$\nabla_X^E e_{\alpha i} = X^\mu A_{\alpha a \mu} [\rho_*(T^a)]^j_i e_{\alpha j}$$

- (2) $\forall X = X^\mu \frac{\partial}{\partial x^\mu} \in \mathfrak{X}(M)$ および $\forall s \in \Gamma(E)$ に対して

$$\nabla_X^E s = X^\mu \left(\frac{\partial \xi_\alpha^i}{\partial x^\mu} + A_{\alpha a \mu} [\rho_*(T^a)]^j_i \xi_\alpha^j \right) e_{\alpha i}$$

ただし, $\forall x \in U_\alpha$ に対して $s(x) =: s_\alpha(x) \times_\rho \xi_\alpha(x) = s_\alpha(x) \times_\rho \xi_\alpha(x)^i e_i = \xi_\alpha(x)^i e_{\alpha i}(x)$ と展開した.

^a 厳密には $X \in \mathfrak{X}(U_\alpha)$ であるが, これを 1 の分割を使って拡張したと思えば良い.

^b $[\rho_*(T^a)]^j_i$ というのは, 線形変換 $\rho_*(T^a) \in \mathfrak{gl}(V)$ の, V の基底 e_i による表現行列の (j, i) 成分という意味である.

証明 $\forall p \in U_\alpha$ を 1 つ固定する.

- (1) C^∞ 曲線 $\gamma: [0, 1] \rightarrow M$ であって, $\gamma(0) = p, \dot{\gamma}(0) = X_p$ を充たすものとする. γ の像は U_α に含まれているとし *47 , γ の水平持ち上げを

$$\tilde{\gamma}(t) =: s_\alpha(\gamma(t)) \blacktriangleleft g_\alpha(t)$$

と書く. ただし補題 2.7 と同様に新しい C^∞ 曲線 $g_\alpha: U_\alpha \rightarrow G$ を $g_\alpha := \text{proj}_2 \circ \varphi_\alpha \circ \tilde{\gamma}$ により定義した.

^{*47} $\gamma([0, 1]) \subset M$ はコンパクト集合なので, 有限個の点で区切ればこの要請を充たすことができる.

局所切断 $e_{\alpha i}$ の共変微分を求める.

$$\begin{aligned} e_{\alpha i}(\gamma(t)) &= s_{\alpha}(\gamma(t)) \times_{\rho} e_i \\ &= \left(s_{\alpha}(\gamma(t)) \blacktriangleleft g_{\alpha}(t) \right) \times_{\rho} \rho(g_{\alpha}(t)^{-1})(e_i) \\ &= \tilde{\gamma}(t) \times_{\rho} \rho(g_{\alpha}(t)^{-1})(e_i) \end{aligned}$$

であるから, 定理 2.9 より

$$(\nabla_X^E e_{\alpha i})|_p = \tilde{\gamma}(0) \times_{\rho} \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \rho(g_{\alpha}(t)^{-1})(e_i)$$

ここで $L^{(v)}: G \rightarrow V, g \rightarrow \rho(g)(v)$ を使って $\rho(g_{\alpha}(t)^{-1})(e_i) = L^{(e_i)} \circ^{-1} \circ g_{\alpha}(t)$ と書けるので,

$$\begin{aligned} & \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \rho(g_{\alpha}(t)^{-1})(e_i) \\ &= T_0(L^{(e_i)} \circ^{-1} \circ g_{\alpha}) \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \right) \\ &= T_{g_{\alpha}(0)^{-1}}(L^{(e_i)}) \circ T_{g_{\alpha}(0)}(^{-1})(\dot{g}_{\alpha}(0)) \\ &= -T_{g_{\alpha}(0)}(L^{(e_i)} \circ \mathcal{L}_{g_{\alpha}(0)^{-1}} \circ \mathcal{R}_{g_{\alpha}(0)^{-1}})(\dot{g}_{\alpha}(0)) \\ &= - \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \rho(g_{\alpha}(0)^{-1} g_{\alpha}(t) g_{\alpha}(0)^{-1})(e_i) \\ &= -\rho(g_{\alpha}(0)^{-1}) \circ \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \rho(g_{\alpha}(t)) \right) \circ \rho(g_{\alpha}(0)^{-1})(e_i) \\ &= -\rho(g_{\alpha}(0)^{-1}) \circ \left(T_{g_{\alpha}(0)} \rho(\dot{g}_{\alpha}(0)) \right) \circ \rho(g_{\alpha}(0)^{-1})(e_i) \\ &= \rho(g_{\alpha}(0)^{-1}) \circ \left(T_{g_{\alpha}(0)} \rho \circ T_{1_G} \mathcal{R}_{g(0)}(A_{\alpha}|_{\gamma(0)}(X)) \right) \circ \rho(g_{\alpha}(0)^{-1})(e_i) & \because \text{補題 2.7} \\ &= \rho(g_{\alpha}(0)^{-1}) \circ \rho_*(A_{\alpha}|_{\gamma(0)}(X_p))(e_i) & \because \text{補題 2.7} \end{aligned}$$

である *48 から,

$$\begin{aligned} (\nabla_X^E e_{\alpha i})|_p &= (\tilde{\gamma}(0) \blacktriangleleft g_{\alpha}(0)^{-1}) \times_{\rho} \rho_*(A_{\alpha}|_{\gamma(0)}(X))(e_i) \\ &= s_{\alpha}(\gamma(0)) \times_{\rho} \rho_*(A_{\alpha}|_p(X))(e_i) \end{aligned}$$

*48

$$\begin{aligned} 0 &= T_g(\mu \circ (\text{id}_G \times ^{-1}) \circ \Delta)(X) \\ &= T_g(\mu \circ \text{inj}_1^{g^{-1}})(X) + T_g(\mu \circ \text{inj}_2^g \circ ^{-1})(X) \\ &= T_g(\mathcal{R}_{g^{-1}})(X) + T_{g^{-1}}(\mathcal{L}_g) \circ T_g(^{-1})(X) \end{aligned}$$

より

$$T_g(^{-1}) = -T_g(\mathcal{L}_{g^{-1}} \circ \mathcal{R}_{g^{-1}})$$

が分かった．特にチャート $(U_\alpha(x^\mu))$ において $A_\alpha = A_{\alpha a \mu} dx^\mu T^a$, $X = X^\mu(p) \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_p$ と展開すると

$$\begin{aligned} (\nabla_X^E e_{\alpha i})|_p &= s_\alpha(\gamma(0)) \times_\rho X^\nu(p) A_{\alpha a \mu}(p) dx^\mu|_p \left(\frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_p \right) \rho_*(T^a)(e_i) \\ &= s_\alpha(\gamma(0)) \times_\rho X^\nu(p) A_{\alpha a \mu}(p) \delta_\nu^\mu \rho_*(T^a)(e_i) \\ &= s_\alpha(\gamma(0)) \times_\rho X^\mu(p) A_{\alpha a \mu}(p) [\rho_*(T^a)]^j_i e_j \\ &= X^\mu(p) A_{\alpha a \mu}(p) [\rho_*(T^a)]^j_i e_{\alpha j}|_p \end{aligned}$$

と成分表示が求まった．

(2) 一般の切断 $s \in \Gamma(E)$ の共変微分を求める． U_α 上で $s(x) = s_\alpha(x) \times_\rho \xi_\alpha(x) = s_\alpha(x) \times_\rho \xi_\alpha(x)^i e_i = \xi_\alpha(x)^i e_{\alpha i}(x)$ と展開できるので， **ベクトル束上の共変微分の定義** より

$$\begin{aligned} \nabla_X^E s &= \nabla^E s(X) \\ &= d\xi_\alpha^i(X) \otimes e_{\alpha i} + \xi_\alpha^i \nabla^E e_{\alpha i}(X) \\ &= X^\nu \frac{\partial \xi_\alpha^i}{\partial x^\mu} dx^\mu \left(\frac{\partial}{\partial x^\nu} \right) e_{\alpha i} + \xi_\alpha^i X^\mu A_{\alpha a \mu} [\rho_*(T^a)]^j_i e_{\alpha j} \\ &= X^\mu \left(\frac{\partial \xi_\alpha^i}{\partial x^\mu} + A_{\alpha a \mu} [\rho_*(T^a)]^i_j \xi_\alpha^j \right) e_{\alpha i} \end{aligned}$$

と計算できる．

■

定理 2.10-(2) において，特に X として座標ベクトル場 $\frac{\partial}{\partial x^\mu}$ をとると

$$\nabla_{\frac{\partial}{\partial x^\mu}}^E e_{\alpha i} = A_{\alpha a \mu} [\rho_*(T^a)]^j_i e_{\alpha j}$$

となり，ゲージ場の成分 $A_{\alpha a \mu} [\rho_*(T^a)]^j_i$ が Riemann 幾何学における Christoffel 記号と同等の働きをすることが分かる．

2.4.10 同伴ベクトル束上の曲率とその局所表示

この小節ではまず一般のベクトル束上の曲率を大域的な形で定義し， **同伴ベクトル束上の接続** との関係を確認する．そして同伴ベクトル束上の曲率の局所表示が，主束上の曲率の局所表示と同一のものであることを確認する．

定義 2.20: ベクトル束上の曲率

- ベクトル束 $V \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} M$
- **ベクトル束 E 上の接続** $\nabla^E: \Gamma(E) \longrightarrow \Omega^1(M; E)$

を与える．ベクトル束 E 上の **曲率** (curvature) とは，

$$R^\nabla := d^{\nabla^E} \circ \nabla^E: \Gamma(E) \longrightarrow \Omega^2(M; E)$$

のこと．

命題 2.14: 曲率の $C^\infty(M)$ 線形性

$\forall f \in C^\infty(M), \forall s \in \Gamma(E)$ に対して

$$R^{\nabla^E}(fs) = f R^{\nabla^E}(s)$$

が成り立つ.

証明 ベクトル束上の接続の定義から

$$\begin{aligned} R^{\nabla^E}(fs) &= d^{\nabla^E}(df \otimes s + f \nabla^E s) \\ &= d^2 f \otimes s - df \wedge \nabla^E s + d^{\nabla^E}(f \nabla^E s) \\ &= -df \wedge \nabla^E s + df \wedge \nabla^E s + f d^{\nabla^E}(\nabla^E s) \\ &= f R^{\nabla^E}(s) \end{aligned}$$

が分かる *49. ■

この結果から,

$$R^{\nabla^E}: \Gamma(E) \longrightarrow \Gamma(E), s \longmapsto (p \longmapsto R^{\nabla^E}(s)(p))$$

と見做すとこれが $C^\infty(M)$ -線形写像になっている. このようなとき, End 束 $\text{End}(E) := \coprod_{p \in M} \text{End}(E_p)$ の C^∞ 切断 $\underline{R}^{\nabla^E} \in \Gamma(\wedge^2 T^*M \otimes \text{End}(E))$ であって,

$$R^{\nabla^E}(s)(p) = \underline{R}^{\nabla^E}(p)(s(p))$$

を充たすものが存在することが分かる *50. そのため, この \underline{R}^{∇^E} と同一視して $R^{\nabla^E} \in \Omega^2(\text{End}(E))$ である

*49 E の局所フレーム $e_i \in \Gamma(E)$ を使うと $\nabla^E s = (\nabla^E s)^i \otimes e_i$ w/ $(\nabla^E s)^i \in \Omega^1(M)$ と書けるので, ベクトル束上の接続の定義から

$$\begin{aligned} d^{\nabla^E}(f \nabla^E s) &= d(f (\nabla^E s)^i) \otimes e_i - f (\nabla^E s)^i \wedge \nabla^E e_i \\ &= df \wedge \nabla^E s + f d(\nabla^E s)^i \otimes e_i - f (\nabla^E s)^i \wedge \nabla^E e_i \\ &= df \wedge \nabla^E s + f d^{\nabla^E}(\nabla^E s) \end{aligned}$$

だとわかる.

*50 $\forall p \in M$ を 1 つ固定し, $s \in \Gamma(E)$ であって $s(p) = 0$ を充たすものとする. p の開近傍 (特に, 局所自明性を充たすもの) $p \in U \subset M$ とその上の局所フレーム (e_i) をとる. このとき U 上では $s = s^i e_i$ と展開できる. ところで, 多様体のパラコンパクト性から $p \in \overline{V} \subset U$ を充たす p の開近傍 $V \subset M$ が存在するので, M の開被覆 $\{U, M \setminus \overline{V}\}$ に従属する 1 の分割 $\{\psi_U, \psi_{M \setminus \overline{V}}\}$ をとることができる. 特に C^∞ 関数 $\psi_U: M \longrightarrow [0, 1]$ は

$$\psi_U(x) = \begin{cases} 1, & x \in \overline{V} \\ 0, & x \in M \setminus U \end{cases}$$

を充たす. よって $\tilde{e}_i := \psi_U e_i \in \Gamma(E)$, $\tilde{s}^i := \psi_U s^i \in C^\infty(M)$ である. したがって

$$s = s + \psi_U^2(s - s) = (1 - \psi_U^2)s + \tilde{s}^i \tilde{e}_i$$

が分かった. したがって R^{∇^E} の C^∞ -線形性から

$$R^{\nabla^E}(s)(p) = (1 - \psi_U^2(p)) R^{\nabla^E}(s)(p) + \tilde{s}^i(p) R^{\nabla^E}(\tilde{e}_i)(p) = 0$$

が言えた. このことから, $\underline{R}^{\nabla^E} \in \Gamma(\text{End}(E))$ を, $\forall p \in M, \forall v \in E_p$ について

$$\underline{R}^{\nabla^E}(p)(v) := R^{\nabla^E}(s)(p) \text{ w/ } s \in \Gamma(E) \text{ s.t. } s(p) = v$$

と言う.

定理 2.11: 同伴ベクトル束上の曲率の表示

$$R^{\nabla^E} = \sharp^{-1} \circ \rho_*(\Omega) \circ \sharp$$

証明 (1)

$$\begin{aligned} R^{\nabla^E} &= \sharp^{-1} \circ D^2 \circ \sharp \\ &= \sharp^{-1} \circ (d + \rho_*(\omega) \wedge) \circ (d + \rho_*(\omega)) \circ \sharp \\ &= \sharp^{-1} \circ (\cancel{d} + \rho_*(\omega) \wedge d + d(\rho_*(\omega)) + \rho_*(\omega) \wedge \rho_*(\omega)) \circ \sharp \end{aligned}$$

ここで

$$\begin{aligned} d(\rho_*(\omega)(\sharp s)) &= d(\rho_*(\omega_a T^a)(\sharp s)) \\ &= d(\omega_a \rho_*(T^a)(\sharp s)) \\ &= d\omega_a \rho_*(T^a)(\sharp s) - \omega_a \wedge \rho_*(T^a) d(\sharp s) \\ &= \rho_*(d\omega)(\sharp s) - \rho_*(\omega) \wedge d(\sharp s) \end{aligned}$$

なので,

$$R^{\nabla^E} = \sharp \circ (\rho_*(d\omega) + \rho_*(\omega) \wedge \rho_*(\omega)) \circ \sharp$$

さらに

$$\begin{aligned} \rho_*(\omega) \wedge \rho_*(\omega)(\sharp s) &= \omega_a \wedge \omega_b \rho_*(T^a)(\rho_*(T^b)(\sharp s)) \\ &= \frac{1}{2} \omega_a \wedge \omega_b (\rho_*(T^a) \circ \rho_*(T^b) - \rho_*(T^b) \circ \rho_*(T^a))(\sharp s) \\ &= \frac{1}{2} \omega_a \wedge \omega_b [\rho_*(T^a), \rho_*(T^b)](\sharp s) \\ &= \frac{1}{2} \omega_a \wedge \omega_b \rho_*([T^a, T^b])(\sharp s) \\ &= \frac{1}{2} \rho_*([\omega, \omega])(\sharp s) \end{aligned}$$

であるから

$$R^{\nabla^E} = \sharp^{-1} \circ \rho_*(\Omega) \circ \sharp$$

が分かった. ■

と定義すると well-defined である.

定理 2.12: 同伴ベクトル束上の曲率の局所表示

定理 2.10 と同様の記号を使って以下が成り立つ：

(1)

$$R^{\nabla^E} e_{\alpha i} = F_{\alpha a} [\rho_*(T^a)]^j_i \otimes e_{\alpha j}$$

(2) $\forall s = \xi_{\alpha}^i e_{\alpha i}$ に対して

$$R^{\nabla^E} s = F_{\alpha a} [\rho_*(T^a)]^j_i \xi_{\alpha}^i \otimes e_{\alpha j}$$

証明 (1) 定理 2.10 およびベクトル束上の共変外微分の定義より、

$$\begin{aligned} R^{\nabla^E} e_{\alpha i} &= d^{\nabla^E} ([\rho_*(A_{\alpha})]^j_i \otimes e_{\alpha j}) \\ &= [d(\rho_*(A_{\alpha}))]^j_i - [\rho_*(A_{\alpha})]^j_i \wedge \nabla^E e_{\alpha j} \\ &= [\rho_*(dA_{\alpha})]^j_i \otimes e_{\alpha j} - [\rho_*(A_{\alpha})]^j_i \wedge [\rho_*(A_{\alpha})]^k_j e_{\alpha k} \\ &= [\rho_*(dA_{\alpha})]^j_i \otimes e_{\alpha j} - A_{\alpha a} \wedge A_{\alpha b} [\rho_*(T^b)]^k_j [\rho_*(T^a)]^j_i e_{\alpha k} \\ &= [\rho_*(dA_{\alpha})]^j_i \otimes e_{\alpha j} + A_{\alpha a} \wedge A_{\alpha b} [\rho_*(T^a) \circ \rho_*(T^b)]^k_i e_{\alpha k} \\ &= F_{\alpha a} [\rho_*(T^a)]^j_i \otimes e_{\alpha j} \end{aligned}$$

(2) 命題 2.14 より R^{∇^E} は $C^{\infty}(M)$ -線形なので明らか。 ■

2.4.11 ホロノミー

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ を与える。任意の $x \in M$ に対して

$$\Omega_x := \{ \gamma: [0, 1] \longrightarrow M \mid \text{区分的} C^{\infty} \text{曲線, } \gamma(0) = \gamma(1) \}$$

とおく。

命題 2.15: ホロノミー

- $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ を **接続形式** とする.
- $x \in M$
- $u \in \pi^{-1}(\{x\})$

を与え, 写像 $\Phi_u: \Omega_x \rightarrow G$ を

$$\tilde{\gamma}(1) =: \tilde{\gamma}(0) \blacktriangleleft \Phi_u(\gamma) \quad \text{w/} \quad \tilde{\gamma}(0) = u$$

で定義する. このとき以下が成り立つ:

- (1) $\forall h \in G$ に対して

$$\Phi_{u \blacktriangleleft h}(\gamma) = h^{-1} \Phi_u(\gamma) h$$

- (2) $\gamma_1, \gamma_2 \in \Omega_x$ に対して

$$\Phi_u(\gamma_1 * \gamma_2) = \Phi_u(\gamma_2) \Phi_u(\gamma_1)$$

ただし $*$ は道の積である.

証明 (1) 命題 2.10 より $\tilde{\gamma} \blacktriangleleft h$ は $u \blacktriangleleft h$ を始点とする γ の **水平持ち上げ** であるから,

$$(u \blacktriangleleft h) \blacktriangleleft \Phi_{u \blacktriangleleft h}(\gamma) = \tilde{\gamma}(1) \blacktriangleleft h = (u \blacktriangleleft \Phi_u(\gamma)) \blacktriangleleft h = u \blacktriangleleft h \blacktriangleleft (h^{-1} \Phi_u(\gamma) h)$$

- (2) 命題 2.10 より $\tilde{\gamma}_2 \blacktriangleleft \Phi_u(\gamma_1)$ は $\tilde{\gamma}_1(1) = u \blacktriangleleft \Phi_u(\gamma_1)$ を始点, $u \blacktriangleleft \Phi_u(\gamma_2) \Phi_u(\gamma_1)$ とする γ_2 の **水平持ち上げ** であるから, 水平持ち上げの一意性から

$$u \blacktriangleleft \Phi_u(\gamma_1 * \gamma_2) = u \blacktriangleleft \Phi_u(\gamma_2) \Phi_u(\gamma_1)$$

が成り立つ. ■

定義 2.21: ホロノミー群

主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$ とその **接続形式** $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ を与える. $\forall u \in P$ に対して, 命題 2.15 より G の部分集合

$$\text{Hol}_u(P, \omega) := \Phi_u(\Omega_{\pi(u)})$$

は部分群をなす. この部分群のことを **ホロノミー群** (holonomy group) と呼ぶ.

2.4.12 ゲージ理論

2.5 特性類と Chern-Simons 形式

2.5.1 Lie 代数上の不変多項式

V を有限次元 \mathbb{K} -ベクトル空間, V^* をその双対空間とする. V の基底 $\{e_1, \dots, e_{\dim V}\} \subset V$ とその双対基底 $\{\varepsilon^1, \dots, \varepsilon^{\dim V}\} \subset V^*$ をとる.

定義 2.22: V 上の多項式

- 対称化テンソル積

$$\mathrm{Sym}^k(V^*) := (V^*)^{\otimes k} / \langle v \otimes w - w \otimes v \mid v, w \in V^* \rangle$$

の元のことを V 上の k 次多項式と呼ぶ.

- 対称化テンソル代数^a

$$\bigoplus_{k=0}^{\infty} \mathrm{Sym}^k(V^*)$$

の元のことを V 上の多項式と呼ぶ.

^a ベクトル空間の直和なので, その元は k 次多項式の有限和である.

関数 $f: V \rightarrow \mathbb{K}$ が V 上の k -次多項式である必要十分条件は

$$f = f_{i_1 \dots i_k} \varepsilon^{i_1} \dots \varepsilon^{i_k}$$

の表示を持つことである.

【例 2.5.1】Tr と det

$V = M(n, \mathbb{K})$ とする. V の基底として行列単位 e_i^j をとる. このとき, 関数

$$\mathrm{Tr}: V \rightarrow \mathbb{K}, v_i^j e_i^j \mapsto v_i^i$$

は

$$\mathrm{Tr}(v) = \mathrm{Tr}(v_i^j e_i^j) = v_i^i = v_j^l \delta_i^j \delta_l^i = v_j^l \varepsilon_i^j(e_l^i) = \varepsilon_i^i(v)$$

を満たすので 1 次多項式である. 一方,

$$\det: V \rightarrow \mathbb{K}, v_i^j e_i^j \mapsto \varepsilon_{i_1, \dots, i_n} v^{i_1}_1 \dots v^{i_n}_n$$

は

$$\begin{aligned}
\det(v) &= \det(v^i_j e_i^j) \\
&= \epsilon_{i_1 \dots i_n} v^{i_1}_1 \dots v^{i_n}_n \\
&= \epsilon_{i_1 \dots i_n} v^{j_1}_{l_1} \dots v^{j_n}_{l_n} \delta^{i_1}_{j_1} \delta^{l_1}_1 \dots \delta^{i_n}_{j_n} \delta^{l_n}_n \\
&= \epsilon_{i_1 \dots i_n} v^{j_1}_{l_1} \dots v^{j_n}_{l_n} \varepsilon^{i_1}_1(e_{j_1}^{l_1}) \dots \varepsilon^{i_n}_n(e_{j_n}^{l_n}) \\
&= \epsilon_{i_1 \dots i_n} \varepsilon^{i_1}_1(v) \dots \varepsilon^{i_n}_n(v)
\end{aligned}$$

を充たすので n 次多項式である.

定義 2.23: 不変多項式

Lie 群 G の Lie 代数 \mathfrak{g} を与える. 多項式 $f: \mathfrak{g} \rightarrow \mathbb{K}$ が **Ad(G)-不変**であるとは, $\forall g \in G, \forall X \in \mathfrak{g}$ に対して

$$f(\text{Ad}(g)(X)) = f(X)$$

が成り立つことをいう.

$\text{Ad}(G)$ -不変多項式全体の集合を **Inv(\mathfrak{g})** と書く. $\text{Inv}(\mathfrak{g})$ は結合代数である.

2.5.2 Chern-Weil 理論

- Lie 群 G の Lie 代数 \mathfrak{g} とその基底 T^a
- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$
- 接続形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$
- 曲率形式 $\Omega \in \Omega^2(P; \mathfrak{g})$

を与える. T^a の双対基底を τ_a とおく. 曲率形式を T^a で展開して $\Omega = \Omega_a T^a$ と書く. k 次多項式 $f: \mathfrak{g} \rightarrow \mathbb{R}$ が基底 $\{T^a\}$ に関して $f = f^{a_1 \dots a_{\dim G}} \tau_{a_1} \dots \tau_{a_{\dim G}}$ の表示を持つとき, f への Ω の代入 $f(\Omega) \in \Omega^{2k}(P)$ を

$$f(\Omega) := f^{a_1 \dots a_{\dim G}} \Omega_{a_1} \wedge \dots \wedge \Omega_{a_{\dim G}}$$

で定義する. この定義は \mathfrak{g} の基底の取り方によらない.

定理 2.13: Chern-Weil の定理

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$
- 接続形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$
- 曲率形式 $\Omega \in \Omega^2(P; \mathfrak{g})$
- k 次不変多項式 $f: \mathfrak{g} \rightarrow \mathbb{R}$

を与える. このとき以下が成り立つ:

- (1) ある $\Lambda \in \Omega^{2k}(M)$ が存在して $f(\Omega) = \pi^* \Lambda$ を満たす.
- (2) (1) の Λ は閉形式である. i.e. $d\Lambda = 0$
- (3) de Rham コホモロジー類 $[\Lambda] \in H_{\text{dR}}^{2k}(M)$ は ω の取り方によらない. したがって結合代数の準同型 (Chern-Weil 準同型)

$$w: \text{Inv}(\mathfrak{g}) \rightarrow H_{\text{dR}}^{\bullet}(M), f \mapsto [\Lambda]$$

が定まる.

証明 (1) まず, 補題を用意する.

補題 2.9:

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$
- 有限次元ベクトル空間 V

を与える. このとき, $\forall \psi \in \Omega^k(P; V)$ に対して以下の 2 つは同値である:

- ある $\phi \in \Omega^k(M; V)$ が存在して $\psi = \pi^* \phi$ を満たす.
- ψ は水平かつ $R_g^* \psi = \psi$ を^a満たす.

^a i.e. ψ は右不変である.

証明 自明表現 $\rho: G \rightarrow \text{GL}(V)$, $g \mapsto 1_V$ をとる. このとき主束 P の ρ による **同伴ベクトル束** $V \hookrightarrow P \times_{\rho} V \xrightarrow{q} M$ は自明束 $V \hookrightarrow M \times V \xrightarrow{\text{proj}_1} M$ に **束同型** であるから^{*51}, $\Omega^k(M; P \times_{\rho} V) = \Omega^k(M; V)$ である. 特に, $\forall u \in P$ に対して補題 2.3 で構成したベクトル空間の同型写像 $f_u: V \rightarrow q^{-1}(\{u\})$, $v \mapsto u \times_{\rho} v$ は恒等写像になるので, 命題 2.9 で構成した同型写像は

$$\sharp: \Omega^k(M; P \times_{\rho} V) = \Omega^k(M; V) \rightarrow \Omega_{\rho}^k(P; V), \phi \mapsto \pi^* \phi$$

になる. さらに, **tensorial form of type ρ の定義** から, $\forall \psi \in \Omega_{\rho}^k(P; V)$ は水平でかつ $\forall g \in G$ に対して $R_g^* \psi = \rho(g^{-1})(\psi) = \psi$ を満たす. ■

^{*51} 具体的には, 写像 $P \times_{\rho} V \rightarrow M \times V$, $u \times_{\rho} v \mapsto (\pi(u), v)$ が束同型写像を与える.

補題 2.9 より, $f(\Omega) \in \Omega^{2k}(P)$ が水平かつ右不変であることを示せば良い. Lie 代数 \mathfrak{g} の基底 T^a を 1 つ固定し, $\Omega = \Omega_a T^a$ と展開する.

水平

$\Omega \in \Omega_{\text{Ad}}^2(P; \mathfrak{g})$ なので $\Omega_a \in \Omega^2(P)$ もまた水平である.

右不変

$\Omega \in \Omega_{\text{Ad}}^2(P; \mathfrak{g})$ なので, $\forall g \in G$ に対して

$$\begin{aligned} R_g^* \Omega &= \text{Ad}(g^{-1})(\Omega) \\ \iff R_g^*(\Omega_a T^a) &= (R_g^* \Omega_a) T^a = [\text{Ad}(g^{-1})(\Omega)]_a T^a \\ \implies R_g^* \Omega_a &= [\text{Ad}(g^{-1})(\Omega)]_a \quad (1 \leq a \leq \dim G) \end{aligned}$$

が言える. よって f の $\text{Ad}(G)$ -不変性から

$$\begin{aligned} R_g^*(f(\Omega)) &= f^{a_1 \dots a_k} R_g^* \Omega_{a_1} \wedge \dots \wedge R_g^* \Omega_{a_k} \\ &= f^{a_1 \dots a_k} [\text{Ad}(g^{-1})(\Omega)]_{a_1} \wedge \dots \wedge [\text{Ad}(g^{-1})(\Omega)]_{a_k} \\ &= f(\text{Ad}(g^{-1})(\Omega)) \\ &= f(\Omega) \end{aligned}$$

が示された.

(2) $\pi_*: T_u P \rightarrow T_u M$ は全射なので $\pi^*: \Omega^\bullet(M) \rightarrow \Omega^\bullet(P)$ は単射. よって

$$\pi^*(d\Lambda) = 0 \iff d(f(\Omega)) = 0$$

を示せば十分である. ところで主束上の共変微分の定義および (1) から,

$$\begin{aligned} D(f(\Omega)) &= d(f(\Omega)) \circ H \\ &= d(\pi^* \Lambda) \circ H \\ &= \pi^* d\Lambda \circ H \\ &= d\Lambda \circ \pi_* \circ H \\ &= d\Lambda \circ \pi_* \\ &= \pi^* d\Lambda \\ &= d(\pi^* \Lambda) \\ &= d(f(\Omega)) \end{aligned}$$

が言える. 一方で

$$\begin{aligned} D(f(\Omega)) &= f^{a_1 \dots a_k} D(\Omega_{a_1} \wedge \dots \wedge \Omega_{a_k}) \\ &= f^{a_1 \dots a_k} \sum_{j=1}^k \Omega_{a_1} \wedge \dots \wedge D\Omega_{a_j} \wedge \dots \wedge \Omega_{a_k} \\ &= 0 \quad \because \text{ Bianchi の第 2 恒等式} \end{aligned}$$

である.

(3) P 上の 2 つの接続形式 $\omega_0, \omega_1 \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ を与える. このとき $\forall t \in [0, 1]$ に対して, C^∞ 写像 $\text{proj}_1: P \times [0, 1] \rightarrow P$ を使って $\tilde{\omega} \in \Omega^1(P \times I; \mathfrak{g})$ を

$$\tilde{\omega}_{(u,t)} := (1-t)(\text{proj}_1^* \omega_0)_{(u,t)} + t(\text{proj}_1^* \omega_1)_{(u,t)}$$

は主束 $G \hookrightarrow P \times [0, 1] \xrightarrow{\pi \times \text{id}} M \times [0, 1]$ の接続形式である。さらに, $i_t := P \longrightarrow P \times [0, 1], u \longmapsto (u, t)$ について $i_0^* \tilde{\omega} = \omega_0, i_1^* \tilde{\omega} = \omega_1$ が成り立つ。 $\tilde{\omega}$ の曲率 $\tilde{\Omega} \in \Omega^2(P \times [0, 1]; \mathfrak{g})$ を

$$\tilde{\Omega} := d\tilde{\omega} + \frac{1}{2}[\tilde{\omega}, \tilde{\omega}]$$

により定めると $i_0^* \tilde{\Omega} = \Omega_0, i_1^* \tilde{\Omega} = \Omega_1$ が成り立つ。

ところで, **Ad(G)-不変 k 次多項式 f** について

$$i_0^* f(\tilde{\Omega}) = f(\Omega_0), \quad i_1^* f(\tilde{\Omega}) = f(\Omega_1)$$

が成り立つ。 i_0, i_1 は互いにホモトピックなので, de Rham コホモロジーのホモトピー不変性から

$$[f(\Omega_0)] = [i_0^* f(\tilde{\Omega})] = [i_1^* f(\tilde{\Omega})] = [f(\Omega_1)]$$

が分かった。さらに, de Rham コホモロジーは反変関手なので

$$\pi^*[\Lambda_0] = [\pi^* \Lambda_0] = [f(\Omega_0)] = [f(\Omega_1)] = [\pi^* \Lambda_1] = \pi^*[\Lambda_1]$$

がわかる。 π^* の単射性から $[\Lambda_0] = [\Lambda_1]$ が言えた。

■

定義 2.24: 特性類

- 主束 $G \hookrightarrow P \xrightarrow{\pi} M$
- **接続形式** $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$
- **曲率形式** $\Omega \in \Omega^2(P; \mathfrak{g})$
- **k 次不変多項式** $f: \mathfrak{g} \longrightarrow \mathbb{R}$

を与える。このとき定理 2.13 の $[\Lambda] \in H_{\text{dR}}^{2k}(M)$ のことを, f による P の**特性類** (characteristic class) と呼ぶ。

特性類はその定義から局所表示によらないが, それを顕に確認することができる。 $\{s_\alpha: U_\alpha \longrightarrow \pi^{-1}(U_\alpha)\}_{\alpha \in A}$ を P の勝手な局所切断とする。 wedge 積と引き戻しは可換であることに注意すると, 定理 2.13-(1) から

$$f(F_\alpha) = f(s_\alpha^* \Omega) = s_\alpha^* f(\Omega) = s_\alpha^* \pi^* \Lambda = (\pi \circ s_\alpha)^* \Lambda = \Lambda|_{U_\alpha} \in \Omega^{2k}(U_\alpha)$$

だと分かる。一方, 定理 2.8 および f の **Ad(G)-不変性** から, 他の $U_\alpha \cap U_\beta \neq \emptyset$ を充たす $\beta \in A$ に対して左辺は

$$f(F_\alpha) = f(\text{Ad}(t_{\alpha\beta})(F_\beta)) = f(F_\beta)$$

を充たす。このことから, もし場の強さ $\{F_\alpha\}_{\alpha \in A}$ から大域的な特性類 $\Lambda \in \Omega^{2k}(M)$ を復元したければ, ただ単に

$$\Lambda_x := f(F_\alpha)|_x \quad x \in U_\alpha$$

とすれば良いことが分かる。この事実は, 例えば特性類を積分する際に非常に有用である。

2.5.3 主束とベクトル束

定理 2.13 は主束に関して示したが、ベクトル束についても全く同じ議論ができる。勝手なベクトル束

$$V \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} M$$

を与えると、それに同伴する主束は **フレーム束**

$$\mathrm{GL}(V) \hookrightarrow \mathrm{Fr}(E) \xrightarrow{\varpi} M$$

である。逆に、フレーム束に **同伴するベクトル束**

$$V \hookrightarrow \mathrm{Fr}(E) \times_{\mathrm{id}} V \xrightarrow{\pi} M$$

は元のベクトル束と束同型である。主束 $\mathrm{Fr}(E)$ 上の接続形式 $\omega \in \Omega^1(\mathfrak{Fr}(E); \mathfrak{gl}(V))$ がベクトル束 E 上の接続 $\nabla^E: \Gamma(E) \rightarrow \Omega^1(M; E)$ を与えることは定理 2.5 で示した。実は逆が言えることも、これまでとほぼ同じ議論からわかる。

今、ベクトル束 E 上の接続 $\nabla^E: \Gamma(E) \rightarrow \Omega^1(M; E)$ が与えられたとする。このとき、開集合 $U \subset M$ 上の E の局所フレーム $e := (e_1, \dots, e_{\dim V})$ に関する接続行列 $\omega_e: \mathfrak{X}(U) \rightarrow \mathfrak{gl}(V)$ を

$$\nabla_X^E e_i = [\omega_e(X)]^j_i e_j$$

で定義する。そして C^∞ 曲線 $\gamma: [0, 1] \rightarrow M$ に沿った平行切断 $s \in \Gamma(E)$ を

$$\nabla_{\dot{\gamma}(t)}^E s|_{\gamma(t)} = 0 \quad \forall t \in [0, 1]$$

で定義する。 $\gamma([0, 1]) \subset U$ とすると $s = s^i e_i$ と展開できるので、これは

$$\begin{aligned} 0 &= \nabla_{\dot{\gamma}(t)}^E s \\ &= \nabla^E(s^i e_i)|_{\gamma(t)}(\dot{\gamma}(t)) \\ &= ds^i|_{\gamma(t)}(\dot{\gamma}(t)) \otimes e_i|_{\gamma(t)} + s^i(\gamma(t))[\omega_e(\dot{\gamma}(t))]^j_i e_j|_{\gamma(t)} \\ &= \left(\frac{d(s^i \circ \gamma)}{dt} + s^j(\gamma(t))[\omega_e(\dot{\gamma}(t))]^i_j \right) \otimes e_i|_{\gamma(t)} \\ &\iff \frac{d(s^i \circ \gamma)}{dt} + s^j(\gamma(t))[\omega_e(\dot{\gamma}(t))]^i_j = 0 \end{aligned}$$

を意味し、常微分方程式の解の存在と一意性から s は一意に決まる。 γ の $\mathrm{Fr}(E)$ への水平持ち上げ $\tilde{\gamma}: [0, 1] \rightarrow \mathrm{Fr}(E)$ を、 $\tilde{\gamma}(t) := (\gamma(t), (\eta_1 \circ \gamma(t), \dots, \eta_{\dim V} \circ \gamma(t))) \in \mathrm{Fr}(E)_{\gamma(t)}$ で定義した $\eta_i \in \Gamma(E)$ が平行切断になっているものと定義する。そして $e \in \varpi^{-1}(\{x\})$ における水平な接ベクトル $v \in T_e(\mathrm{Fr}(E))$ を、ある C^∞ 曲線 $\gamma: [0, 1] \rightarrow M$ であって $\gamma(0) = x$, $\tilde{\gamma}(0) = e$, $\dot{\tilde{\gamma}}(0) = v$ を満たすものが存在することと定義するのである。

さて、ここで E の開被覆 $\{U_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$, 局所自明化 $\{\varphi_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \rightarrow U_\alpha \times V\}_{\alpha \in \Lambda}$ を与える。そして $\mathrm{Fr}(E)$ の局所切断 $s_\alpha: U_\alpha \rightarrow \varpi^{-1}(U_\alpha)$ を

$$s_\alpha(x) := (x, (\varphi_\alpha^{-1}(x, e_1), \dots, \varphi_\alpha^{-1}(x, e_{\dim V}))) = (x, (s_{\alpha 1}(x), \dots, s_{\alpha \dim V}(x)))$$

で定義しよう。【例 2.4.2】で議論した通り、このとき $\gamma([0, 1]) \subset U_\alpha$ だとすると、ある C^∞ 曲線 $g_\alpha: [0, 1] \rightarrow \mathrm{GL}(V)$ を使って

$$\tilde{\gamma}(t) := s_\alpha(\gamma(t)) \blacktriangleleft g_\alpha(t)$$

と書けるので、水平持ち上げの初期条件が $\tilde{\gamma}(0) = s_\alpha(\gamma(0))$ だとすると補題 2.7 から

$$\begin{aligned}\dot{\tilde{\gamma}}(0) &= T_{s_\alpha(\gamma(0))}(R_{g_\alpha(0)}) \circ T_{\gamma(0)} s_\alpha(\dot{\gamma}(0)) + (\theta_{g_\alpha(0)}(\dot{g}_\alpha(0)))^\#|_{\tilde{\gamma}(0)} \\ &= T_{\gamma(0)} s_\alpha(\dot{\gamma}(0)) + (\dot{g}_\alpha(0))^\#|_{\tilde{\gamma}(0)}\end{aligned}$$

がわかる。一方で水平切断の条件から

$$\begin{aligned}0 &= \nabla_{\tilde{\gamma}(t)}^E \tilde{\gamma}_i(t) \\ &= \nabla_{\tilde{\gamma}(t)}^E (s_j[g_\alpha(t)]^j{}_i) \\ &= [\dot{g}_\alpha(t)]^j{}_i s_j(\gamma(t)) + [g_\alpha(t)]^j{}_i \nabla_{\tilde{\gamma}(t)}^E s_j|_{\gamma(t)}\end{aligned}$$

であるから、 $t = 0$ を代入して

$$[\dot{g}_\alpha(0)]^j{}_i s_j(\gamma(0)) = -\nabla_{\tilde{\gamma}(0)}^E s_j|_{\gamma(0)} = -[\omega_{s_\alpha}(\dot{\gamma}(0))]^j{}_i s_j(\gamma(0))$$

i.e. $\dot{g}_\alpha(0) = -\omega_{s_\alpha}(\dot{\gamma}(0))$ と求まる。よって

$$\dot{\tilde{\gamma}}(0) = T_{\gamma(0)} s_\alpha(\dot{\gamma}(0)) - (\omega_{s_\alpha}(\dot{\gamma}(0)))^\#|_{\tilde{\gamma}(0)} \quad (2.5.1)$$

である。このため、 $e \in \varpi^{-1}(\{x\})$ における水平な接ベクトル全体の集合を H_e と書く

$$T_e \varpi: H_e \longrightarrow T_x M, \quad \dot{\tilde{\gamma}}(0) \longmapsto \dot{\gamma}(0)$$

がベクトル空間の同型写像であることが分かる。よって短完全列

$$0 \longrightarrow \text{Ker } T_e \varpi \longrightarrow T_e P \xrightarrow{T_e \varpi} T_x M \longrightarrow 0$$

は分裂し、

$$T_e P = H_e \oplus \text{Ker } T_e \varpi$$

が成り立つ。さらに $\forall g \in \text{GL}(V)$ に対して、 $\tilde{\gamma}(t) \blacktriangleleft g$ は明らかに $\gamma(t)$ の水平持ち上げだから、

$$\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \tilde{\gamma}(t) \blacktriangleleft g = T_e R_g(\dot{\tilde{\gamma}}(0)) \in H_e \blacktriangleleft g$$

であり、 $H_e \blacktriangleleft g = T_e R_g(H_e)$ が分かる。以上の議論からベクトル束の接続 ∇^E が主束 $\text{Fr}(E)$ の接続 $\{H_e\}_{e \in \text{Fr}(E)}$ を与えることが分かった。よって定理 2.4 から対応する接続形式 $\omega \in \Omega^1(\text{Fr}(E); \mathfrak{g})$ が存在し、(2.5.1) より ∇^E の接続行列を $s_\alpha^* \omega(X) = \omega_{s_\alpha}(X)$ の形で再現する。

以上の議論により、特性類はベクトル束 E の接続 $\nabla^E: \Gamma(E) \longrightarrow \Omega^1(M; E)$ とそのフレーム束 $\text{Fr}(E)$ の局所切断 $s_\alpha: U_\alpha \longrightarrow \varpi^{-1}(U_\alpha)$ が与えられたときに、 U_α 上の曲率行列 $\Omega_{s_\alpha}: \mathfrak{X}(U_\alpha) \times \mathfrak{X}(U_\alpha) \longrightarrow \mathfrak{gl}(V)$ を

$$R^{\nabla^E}(X, Y)_{s_\alpha i} =: [\Omega_{s_\alpha}(X, Y)]^j{}_i s_{\alpha j}$$

と定義した上で $\Omega_{s_\alpha} \in \Omega^2(U_\alpha; \mathfrak{gl}(V))$ と見做せば、

$$\Lambda := f(\Omega_{s_\alpha}) \in \Omega^{2k}(M)$$

として特性類が得られるのである。このことを踏まえて、特性類 Λ のことをしばしば $\chi(E)$ とか $\chi(R^{\nabla^E})$ などと書く。後にホモトピー論的扱いをする際に、特性類をベクトル束に対応づけることが本質的であることがわかる。

2.5.4 色々な不変多項式

定理 2.13 による主束, もしくはベクトル束上の特性類の構成は, 結局のところ与えられた構造群 G に関して $\text{Ad}(G)$ -不変な多項式を見つける問題に帰着される.

今, \mathbb{K} を任意の体としよう. そして集合

$$\text{Fun}(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}) := \{ f: \mathbb{K}^n \longrightarrow \mathbb{K} \}$$

の上に $+$, \cdot , \blacktriangleright を

$$\begin{aligned} (f+g)(x_1, \dots, x_n) &:= f(x_1, \dots, x_n) + g(x_1, \dots, x_n) \\ (f \cdot g)(x_1, \dots, x_n) &:= f(x_1, \dots, x_n)g(x_1, \dots, x_n) \\ (a \blacktriangleright f)(x_1, \dots, x_n) &:= af(x_1, \dots, x_n) \end{aligned}$$

と定義することで組 $(\text{Fun}(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}), +, \cdot, \blacktriangleright)$ を \mathbb{K} -結合代数と見做す. このとき, 代入写像

$$\varepsilon: \mathbb{K}[t_1, \dots, t_n] \longrightarrow \text{Fun}(\mathbb{K}^n, \mathbb{K}), P(t_1, \dots, t_n) \longmapsto ((x_1, \dots, x_n) \longmapsto P(x_1, \dots, x_n))$$

は \mathbb{K} -結合代数の準同型である.

補題 2.10: 多項式の評価写像

\mathbb{K} が無限体ならば ε は単射になる.

証明 $\text{Ker } \varepsilon = 0$ を示す. $\text{Ker } \varepsilon \supset 0$ は自明. $\forall P \in \text{Ker } \varepsilon$ をとると $P = 0$ であることを n に関する数学的帰納法により示す. $n = 1$ のとき, P は高々 $\deg P < \infty$ 個の根を持つが, $P \in \text{Ker } \varepsilon$ より $\forall x \in \mathbb{K}, P(x) = 0$ なので $\deg P > 0$ だと矛盾. よって $P = 0$ である.

次に, $n-1$ まで主張が示されているとする. このとき不定元 t_n について項を整理することで, $P \in \text{Ker } \varepsilon \subset \mathbb{K}[t_1, \dots, t_n]$ を $\mathbb{K}[t_1, \dots, t_{n-1}][t_n]$ の元と見做することができる:

$$P(t_1, \dots, t_n) =: \sum_{k=0}^{\deg P} \underbrace{P_k(t_1, \dots, t_{n-1})}_{\in \mathbb{K}[t_1, \dots, t_{n-1}]} (t_n)^k$$

$P \in \text{Ker } \varepsilon$ なので, $n = 1$ の場合の議論から $\forall (x_1, \dots, x_{n-1}) \in \mathbb{K}^{n-1}$ について 1 変数多項式 $\sum_{k=0}^{\deg P} P_k(x_1, \dots, x_{n-1}) (t_n)^k = 0$, i.e. $\varepsilon(P_k(t_1, \dots, t_{n-1})) = 0$ である. よって帰納法の仮定から $P_k(t_1, \dots, t_{n-1}) = 0$, i.e. $P = 0$ が言えた. ■

補題 2.11: 係数体の拡大

\mathbb{K} を標数 0 の体とする.

このとき $P(t_1, \dots, t_n) \in \mathbb{Z}[t_1, \dots, t_n] \subset \mathbb{K}[t_1, \dots, t_n]$ について^a

$$\varepsilon(P(t_1, \dots, t_n)) = 0$$

ならば, 任意の可換環^b R についても写像

$$R^n \longrightarrow R, (x_1, \dots, x_n) \longmapsto P(x_1, \dots, x_n)$$

はゼロ写像である.

^a \mathbb{K} の標数が 0 であることから単射になる体の準同型 $\mathbb{Z} \longrightarrow \mathbb{K}, k \longmapsto k \cdot 1$ が誘導する \mathbb{Z} -代数の単射準同型 $\mathbb{Z}[t_1, \dots, t_n] \longrightarrow \mathbb{K}[t_1, \dots, t_n]$ によって $P(t_1, \dots, t_n) \in \mathbb{K}[t_1, \dots, t_n]$ と見做した.

^b 乗法単位元 1 を持つ

証明 \mathbb{K} は無限体だから, 補題 2.10 より \mathbb{Z} -係数多項式として $P(t_1, \dots, t_n) = 0$ である. ここで単射な環準同型 $\mathbb{Z} \longrightarrow R, k \longmapsto k \cdot 1$ が誘導する単射 $\mathbb{Z}[t_1, \dots, t_n] \longrightarrow R[t_1, \dots, t_n]$ によって 0 は 0 に移るので, 示された. ■

以降では \mathbb{K} を標数 0 の体とする. $G = \mathrm{GL}(n, \mathbb{K})$ の場合に $\mathrm{Ad}(G)$ -不変多項式を探そう. $\mathfrak{gl}(n, \mathbb{K}) = \mathrm{M}(n, \mathbb{K})$ だから, $\mathfrak{gl}(n, \mathbb{K})$ 上の多項式とは \mathbb{K} -結合代数 $\mathbb{K}[t^i_j] \cong \mathbb{K}[t_1, \dots, t_{n^2}]$ の元のことである. 【例 2.4.6】より, $\mathrm{GL}(n, \mathbb{K})$ の随伴表現は

$$\mathrm{Ad}: G \longrightarrow \mathfrak{gl}(n, \mathbb{K}), g \longmapsto (X \longmapsto gXg^{-1})$$

と書ける.

補題 2.12:

- $\mathrm{Ad}(\mathrm{GL}(n, \mathbb{K}))$ -不変多項式 $P \in \mathbb{K}[t^i_j]$
- 単位的 \mathbb{K} -結合代数 R

を与える. このとき $\forall g \in \mathrm{GL}(n, \mathbb{K}), \forall X \in \mathrm{M}(n, R,)$ に対して

$$P(gXg^{-1}) = P(X)$$

証明 $\forall g \in \mathrm{GL}(n, \mathbb{K})$ について, 不変多項式の定義および補題 2.10 から

$$P_g(t^i_j) := P([gtg^{-1}]^i_j) - P(t^i_j) \in \mathbb{K}[t^i_j]$$

はゼロ多項式である. よって単射 $\mathbb{K} \longrightarrow R, x \longmapsto x \cdot 1$ が誘導する埋め込み $\mathbb{K}[t^i_j] \hookrightarrow \mathbb{K}[t^i_j]$ によって $P_g(t^i_j) \in \mathbb{K}[t^i_j]$ と見做すと $P_g(t^i_j) = 0$ であり, 補題 2.10 から

$$P_g(X) = P(gXg^{-1}) - P(X) = 0 \iff P(gXg^{-1}) = P(X)$$

が従う. ■

ここで,

$$c(t_j^i, \lambda) := \det(\lambda \mathbf{1}_n + [t_j^i]) \in \mathbb{Z}[t_j^i, \lambda]$$

を考える. λ について項を整理することで r 個の $c_k(t_j^i) \in \mathbb{Z}[t_j^i]$

$$\begin{aligned} c(t_j^i, \lambda) &=: \lambda^n + c_1(t_j^i)\lambda^{n-1} + \cdots \\ &= \sum_{k=0}^n c_k(t_j^i)\lambda^{n-k} \end{aligned}$$

を得る. 補題 2.11 により $c(t_j^i, \lambda) \in \mathbb{K}[t_j^i, \lambda]$, $c_k(t_j^i) \in \mathbb{K}[t_j^i]$ と見做してもこの等式は成り立つ.

命題 2.16: $c_k(t_j^i)$ は不変多項式

\mathbb{K} を標数 0 の体とする. このとき $c_k(t_j^i) \in \mathbb{K}[t_j^i]$ は $\text{Ad}(\text{GL}(n, \mathbb{K}))$ -不変多項式である.

証明 $R = \mathbb{K}[t_j^i, \lambda]$ の場合に命題??を使うと, $\forall g \in \text{GL}(n, \mathbb{K})$ および $\forall X \in \text{M}(n, \mathbb{K}[t_j^i, \lambda])$ に対して

$$\det(gXg^{-1}) = \det(X)$$

がわかる. $X = [\lambda \delta_j^i + t_j^i]$ の場合を考えれば

$$c(t_j^i, \lambda) = \det(X) = \det(gXg^{-1}) = c([gtg^{-1}]^i_j, \lambda)$$

がわかり, 示された. ■

【例 2.5.2】 複素の場合

$\mathbb{K} = \mathbb{C}$ の場合を考える. \mathbb{C} は無限体だから, 補題 2.10 より \mathbb{C} -係数多項式と多項式関数を同一視できる.

$\mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})$ の部分集合

$$\mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})^d := \{ X \in \mathfrak{gl}(n, \mathbb{C}) \mid \text{対角化可能} \}$$

を考える. $X \in \mathfrak{gl}(n, \mathbb{C}) \setminus \mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})^d \iff X$ の特性方程式 $f_X(\lambda) := \det(\lambda \mathbf{1}_n - X)$ とその微分 $f'_X(\lambda)$ が共通の根を持つ $\iff f_X, f'_X \in \mathbb{C}[\lambda]$ の Sylvester 行列式 (**resultant** とも言う) $\text{res}(f_X, f'_X) = 0$ であるが, 写像 $\varphi: \mathfrak{gl}(n, \mathbb{C}) \rightarrow \mathbb{C}, X \mapsto \text{res}(f_X, f'_X)$ は行列の成分に関する多項式関数なので C^∞ 関数であり, $\mathfrak{gl}(n, \mathbb{C}) \setminus \mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})^d = \varphi^{-1}(\{0\})$ は余次元 1 の部分多様体である. 従って $\mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})^d$ は $\mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})$ 上稠密である.

ここで, \mathbb{C} -結合代数の準同型

$$\rho: \text{Inv}(\mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})) \rightarrow \mathbb{C}[t_1, \dots, t_n]$$

$$P(t_j^i) \mapsto \left((\lambda_1, \dots, \lambda_n) \mapsto P|_{\mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})^d} \left(\begin{bmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{bmatrix} \right) \right)$$

を考える. P が不変多項式であることから, 対称群 \mathfrak{S}_n の \mathbb{C}^n への作用

$$\sigma \blacktriangleright (\lambda_1, \dots, \lambda_n) := (\lambda_{\sigma(1)}, \dots, \lambda_{\sigma(n)})$$

について $\text{Im } \rho$ は不変である。よって ρ の値域を n 変数の対称多項式の空間 $\mathbb{C}[t_1, \dots, t_n]^{\text{Sym}}$ に制限することができる。

ここで $\forall P \in \text{Ker } \rho$ をとる。このとき $\forall X \in \mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})^d$ について $P(X) = 0$ であるが、 $\mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})^d$ が稠密なので、多項式関数 $P(X)$ の連続性から $\forall X \in \mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})$ に対して $P(X) = 0$ が言える。i.e. ρ は単射である。一方、 $\forall \lambda \in \mathbb{C}$ に関して、 k 次の基本対称式 $\sigma_k \in \mathbb{Z}[t_1, \dots, t_n] \subset \mathbb{C}[t_1, \dots, t_n]$ を使って

$$\begin{aligned} \rho(c(t_j^i, \lambda))(\lambda_1, \dots, \lambda_n) &= \det \left(\lambda \mathbf{1}_n + \begin{bmatrix} \lambda_1 & & \\ & \ddots & \\ & & \lambda_n \end{bmatrix} \right) \\ &= \prod_{i=1}^n (\lambda + \lambda_i) \\ &= \sum_{k=0}^n \sigma_k(\lambda_1, \dots, \lambda_n) \lambda^{n-k} \end{aligned}$$

と書けるので

$$\rho(c_k(t_j^i)) = \sigma_k$$

であり、 $\mathbb{C}[t_1, \dots, t_n]^{\text{Sym}}$ は $\sigma_1, \dots, \sigma_n$ によって生成されるので、 ρ が全射であることが分かった。つまり ρ は \mathbb{C} -結合代数の同型写像であり、

$$\text{Inv}(\mathfrak{gl}(n, \mathbb{C})) = \mathbb{C}[c_1(t_j^i), \dots, c_n(t_j^i)]$$

が分かった。全く同様の議論により

$$\text{Inv}(\mathfrak{u}(n, \mathbb{C})) = \mathbb{C}[c_1(t_j^i), \dots, c_n(t_j^i)]$$

もわかる。

定義 2.25: Chern 類

- 階数 n の複素ベクトル束 $V \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} M$
- E の接続 $\nabla^E: \Gamma(E) \longrightarrow \Omega^1(M; E)$

を与える.

- (1) 全 Chern 形式とは,

$$c(R^{\nabla^E}) := \det \left(\text{id}_E + \frac{i}{2\pi} R^{\nabla^E} \right) \in \Omega^\bullet(M) \otimes_{\mathbb{R}} \mathbb{C}$$

のこと. 第 k -Chern 形式 (k -th Chern form) とは,

$$c_k(R^{\nabla^E}) := c_k \left(\frac{i}{2\pi} R^{\nabla^E} \right) \in \Omega^{2k}(M) \otimes_{\mathbb{R}} \mathbb{C}$$

のこと.

- (2) 全 Chern 類 (total Chern class) とは,

$$c(E) := [c(R^{\nabla^E})] \in H_{\text{dR}}^\bullet(M; \mathbb{C})$$

のこと. 第 k -Chern 類 (k -th Chern class) とは,

$$c_k(E) := [c_k(R^{\nabla^E})] \in H_{\text{dR}}^{2k}(M; \mathbb{C})$$

のこと.

2.5.5 特性類のホモトピー論的扱い

2.5.6 Chern-Simons 形式

第 3 章

位相的場の理論

この章は [1, Chapter7] および [10] に相当する．この節で登場する多様体は特に断らない限り常に C^∞ 多様体である．また，体 \mathbb{K} と言ったら $\mathbb{K} = \mathbb{R}, \mathbb{C}, \mathbb{H}$ のいずれかを指すことにしよう．

3.1 モノイダル圏

まず手始めに，モノイダル圏とストリング図式の準備をする．特に，コボルディズム圏と有限次元 Hilbert 空間の圏がコンパクト対称モノイダル圏であることの直感的な説明をする．

3.1.1 モノイダル圏の定義

定義 3.1: モノイダル圏

モノイダル圏 (monoidal category) は，以下の 5 つのデータからなる：

- 圏 \mathcal{C}
- テンソル積 (tensor product) と呼ばれる関手 $\otimes: \mathcal{C} \times \mathcal{C} \longrightarrow \mathcal{C}$
- 単位対象 (unit object) $I \in \text{Ob}(\mathcal{C})$
- associator と呼ばれる自然同値

$$\{a_{X,Y,Z}: (X \otimes Y) \otimes Z \xrightarrow{\cong} X \otimes (Y \otimes Z)\}_{X,Y,Z \in \text{Ob}(\mathcal{C})}$$

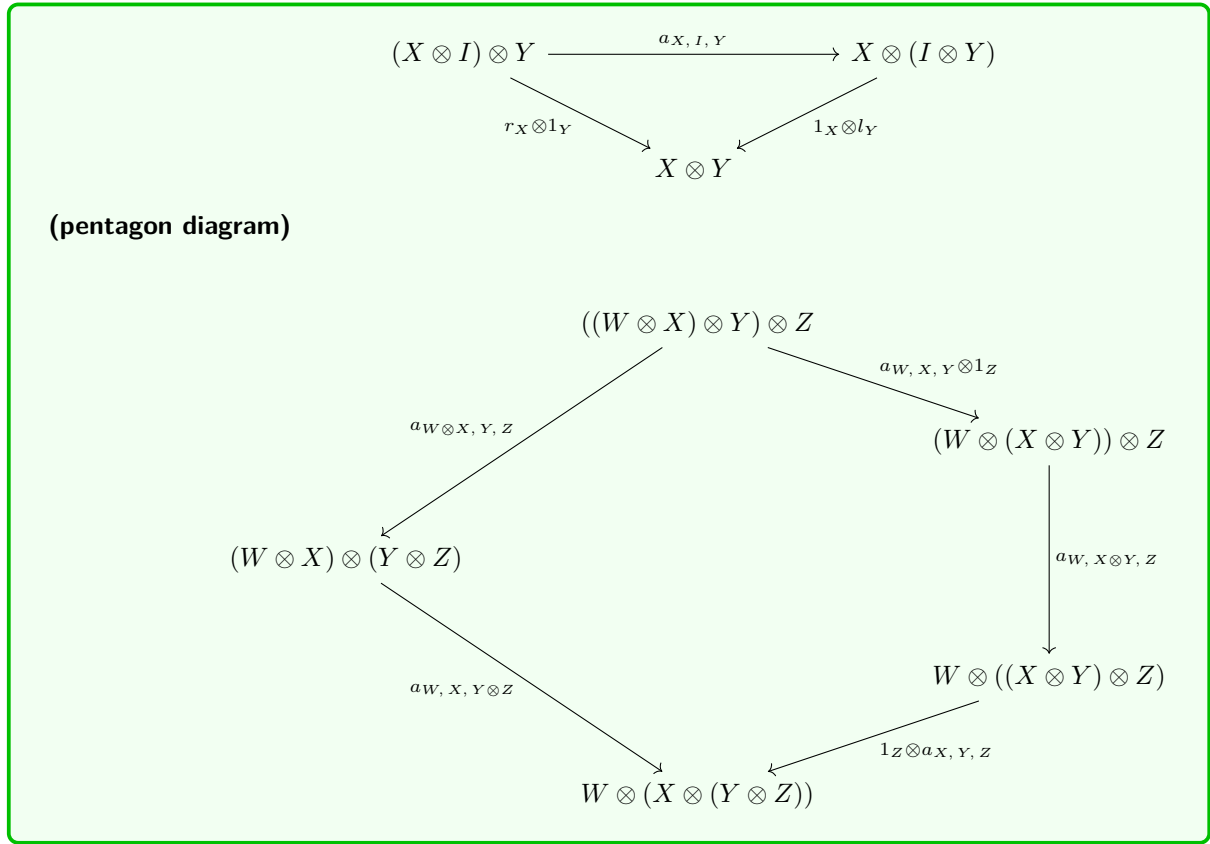
- left/right unitors と呼ばれる自然同値

$$\{l_X: I \otimes X \xrightarrow{\cong} X\}_{X \in \text{Ob}(\mathcal{C})},$$

$$\{r_X: X \otimes I \xrightarrow{\cong} X\}_{X \in \text{Ob}(\mathcal{C})}$$

これらは $\forall X, Y, Z, W \in \text{Ob}(\mathcal{C})$ について以下の 2 つの図式を可換にする：

(triangle diagram)



定義 3.1 は，ストリング図式 (string diagram) で理解するのが良い．モノイダル圏の射 $f: X \rightarrow Y$, $f': X' \rightarrow Y'$ があったら，そのテンソル積 $f \otimes f': X \otimes X' \rightarrow Y \otimes Y'$ は，ストリング図式上では次のようになる．

また，単位対象 $I \in \text{Ob}(\mathcal{C})$ は空白として表す．従って例えば射 $f: I \rightarrow X$ は次のようになる：

【例 3.1.1】コボルディズム圏

厳密な構成^aは後回しにして，コボルディズム圏 (cobordism category) を直感的に導入しよう．圏 Cob_{D+1} は，

- D 次元多様体を対象
- $D+1$ 次元のコボルディズム (cobordism) を射

とするような圏のことを言う． $D+1$ 次元のコボルディズム $\mathcal{M}: X \rightarrow Y$ と言うのは， $D+1$ 次元多様体 \mathcal{M} であって， $\partial\mathcal{M} = X \amalg Y$ となっているようなもの（の微分同相類）のことである：

射 $\mathcal{M}: X \rightarrow Y$, $\mathcal{N}: Y \rightarrow Z$ の合成 $\mathcal{N} \circ \mathcal{M}: X \rightarrow Y \rightarrow Z$ は次の図式が物語る：

圏 Cob_{D+1} は，disjoint union に関してモノイダル圏になる：

^a 例えば， (B, f) -structure の定義から始めるコボルディズムの統一的な扱いは [11, CHAPTER 1] などを参照．

【例 3.1.2】有限次元 Hilbert 空間の圏

有限次元 \mathbb{K} -Hilbert 空間の圏 **Hilb** とは,

- 有限次元 \mathbb{K} -Hilbert 空間を対象
- 線型写像を射
- 写像の合成を射の合成

に持つような圏のことを言う. **Hilb** はベクトル空間のテンソル積 $V_1 \otimes V_2$ の上に内積を

$$\langle v_1 \otimes v_2, w_1 \otimes w_2 \rangle := \langle v_1, w_1 \rangle_1 \langle v_2, w_2 \rangle_2$$

と定義することで**モノイダル圏**になる.

3.1.2 組紐付きモノイダル圏

定義 3.2: 組紐付きモノイダル圏

組紐付きモノイダル圏 (braided monoidal category) とは, 以下の 2 つからなる:

- **モノイダル圏** \mathcal{C}
- **組紐** (braiding) と呼ばれる自然同型

$$\{b_{X,Y}: X \otimes Y \xrightarrow{\cong} Y \otimes X\}_{X,Y \in \text{Ob}(\mathcal{C})}$$

これらは $\forall X, Y, Z \in \text{Ob}(\mathcal{C})$ について以下の図式を可換にする:

(hexagon diagrams)

$$\begin{array}{ccccc} X \otimes (Y \otimes Z) & \xrightarrow{a_{X,Y,Z}^{-1}} & (X \otimes Y) \otimes Z & \xrightarrow{b_{X,Y} \otimes 1_Z} & (Y \otimes X) \otimes Z \\ \downarrow b_{X,Y \otimes Z} & & & & \downarrow a_{Y,X,Z} \\ (Y \otimes Z) \otimes X & \xleftarrow{a_{Y,Z,X}^{-1}} & Y \otimes (Z \otimes X) & \xleftarrow{1_X \otimes b_{X,Z}} & Y \otimes (X \otimes Z) \\ & & & & \\ (X \otimes Y) \otimes Z & \xrightarrow{a_{X,Y,Z}} & X \otimes (Y \otimes Z) & \xrightarrow{1_X \otimes b_{Y,Z}} & X \otimes (Z \otimes Y) \\ \downarrow b_{X \otimes Y, Z} & & & & \downarrow a_{X,Z,Y}^{-1} \\ Z \otimes (X \otimes Y) & \xleftarrow{a_{Z,X,Y}} & (Z \otimes X) \otimes Y & \xleftarrow{b_{X,Z} \otimes 1_Y} & (X \otimes Z) \otimes Y \end{array}$$

組紐付きモノイダル圏 \mathcal{C} であって, \mathcal{C} の組紐が $b_{X,Y} = b_{Y,X}^{-1}$ を満たすもののことを**対称モノイダル圏** (symmetric monoidal category) と呼ぶ.

ストリング図式で組紐を書く場合は次のようにする:

このとき **hexagon diagrams** はとてもわかりやすくなる:

対称モノイダル圏の条件も一目瞭然である：

【例 3.1.3】 \mathbf{Cob}_{D+1} の組紐

\mathbf{Cob}_{D+1} の組紐 $b_{X,Y}: X \otimes Y \longrightarrow Y \otimes X$ は、多様体 $(X \times [0, 1]) \amalg (Y \times [0, 1])$ と微分同相であるような $D+1$ 次元多様体のことを言う：図から、 \mathbf{Cob}_{D+1} は対称モノイダル圏である。

【例 3.1.4】 \mathbf{Hilb} の組紐

\mathbf{Hilb} の組紐は

$$\begin{aligned} b_{X,Y}: X \otimes Y &\longrightarrow Y \otimes X, \\ x \otimes y &\longmapsto y \otimes x \end{aligned}$$

である。これがベクトル空間の同型写像であることが示される。明らかに $b_{X,Y} = b_{Y,X}^{-1}$ なので \mathbf{Hilb} は対称モノイダル圏である。

3.1.3 閉圏・コンパクト圏・ダガー圏

圏 \mathcal{C} を与える。Hom 関手 (Hom functor) とは、関手

$$\mathrm{Hom}: \mathcal{C}^{\mathrm{op}} \times \mathcal{C} \longrightarrow \mathbf{Sets}$$

であって

$$\begin{aligned} (X, Y) &\longmapsto \mathrm{Hom}_{\mathcal{C}}(X, Y) \\ \left((f, g): (X', Y) \longrightarrow (X, Y') \right) &\longmapsto \left(\mathrm{Hom}_{\mathcal{C}}(X, Y) \longrightarrow \mathrm{Hom}_{\mathcal{C}}(X', Y'), h \longmapsto g \circ h \circ f \right) \end{aligned}$$

なる対応を与えるもののこと。

定義 3.3: 閉圏

モノイダル圏 \mathcal{C} を与える。

- \mathcal{C} が左に閉じている (left closed) とは、internal hom functor と呼ばれる関手

$$\multimap: \mathcal{C}^{\mathrm{op}} \times \mathcal{C} \longrightarrow \mathbf{Sets}$$

と、currying と呼ばれる自然同型

$$\{c_{X,Y,Z}: \mathrm{Hom}(X \otimes Y, Z) \xrightarrow{\cong} \mathrm{Hom}(X, Y \multimap Z)\}_{X,Y,Z \in \mathrm{Ob}(\mathcal{C})}$$

の 2 つが存在することを言う。

- \mathcal{C} が右に閉じている (right closed) とは、internal hom functor と呼ばれる関手と、currying と呼ばれる自然同型

$$\{c_{X,Y,Z}: \mathrm{Hom}(X \otimes Y, Z) \xrightarrow{\cong} \mathrm{Hom}(Y, X \multimap Z)\}_{X,Y,Z \in \mathrm{Ob}(\mathcal{C})}$$

の 2 つが存在することを言う。

対称モノイダル圏しか考えないので、以降では右に閉じているかどうかは気にしないことにする。

定義 3.4: 双対

モノイダル圏 \mathcal{C} およびその任意の対象 $X, X^* \in \text{Ob}(\mathcal{C})$ を与える。 X^* が X の右双対 (right dual) であり、かつ X が X^* の左双対 (left dual) であるとは、

- **unit** と呼ばれる射

$$i_X: I \longrightarrow X^* \otimes X$$

- **counit** と呼ばれる射

$$e_X: X \otimes X^* \longrightarrow I$$

が存在して以下の図式を可換にすることを言う：

(zig-zag equations)

$$\begin{array}{ccc} X \otimes I & \xrightarrow{1_X \otimes i_X} & X \otimes (X^* \otimes X) \\ \downarrow r_X & & \downarrow a_{X, X^*, X}^{-1} \\ & & (X \otimes X^*) \otimes X \\ & & \downarrow e_X \otimes 1_X \\ X & \xleftarrow{l_X} & I \otimes X \end{array}$$

$$\begin{array}{ccc} I \otimes X^* & \xrightarrow{i_X \otimes 1_{X^*}} & (X^* \otimes X) \otimes X^* \\ \downarrow l_{X^*} & & \downarrow a_{X^*, X, X^*} \\ & & X^* \otimes (X \otimes X^*) \\ & & \downarrow 1_{X^*} \otimes e_X \\ X^* & \xleftarrow{r_{X^*}} & X^* \otimes I \end{array}$$

双対のストリング図式は、単に矢印を逆にすれば良い：

このとき zig-zag equations が本当にジグザグしていることがわかる：

定義 3.5: コンパクト圏

モノイダル圏 \mathcal{C} は、 $\forall X \in \text{Ob}(\mathcal{C})$ が左・右双対を持つときコンパクト (compact) であると言われる。

【例 3.1.5】Cob の unit と counit

\mathbf{Cob}_{D+1} における $X \in \text{Ob}(\mathbf{Cob}_{D+1})$ の双対とは、向き付けを逆にした D 次元多様体 X のことである。特に \mathbf{Cob}_3 における unit, counit はそれぞれ U 字管とそれを逆にしたもののような見た目をしている：

internal hom functor を $X \multimap Y := X^* \otimes Y$ とすれば、図から \mathbf{Cob}_3 が閉圏であることを直接確認できる。

【例 3.1.6】Hilb の unit と counit

Hilb において $I = \mathbb{C}$ である。従って、 $X \in \text{Ob}(\mathbf{Hilb})$ の双対とは双対ベクトル空間 $\text{Hom}_{\mathbb{C}}(X, \mathbb{C})$ のことである。ブラ空間のことだと言っても良い。特に、自然な同型 $X^* \otimes Y \cong \text{Hom}_{\mathbb{C}}(X, Y)$ を使うと X の unit は

$$\begin{aligned} i_X: I &\longrightarrow X^* \otimes X, \\ c &\longmapsto c \text{id}_X \end{aligned}$$

で、counit は

$$\begin{aligned} e_X: X \otimes X^* &\longrightarrow I, \\ x \otimes f &\longmapsto f(x) \end{aligned}$$

であることがわかる。internal hom functor を $X \multimap Y := X^* \otimes Y \cong \text{Hom}_{\mathbb{C}}(X, Y)$ とすれば Hilb が閉圏であることを直接確認できる。

実は、コンパクト圏は自動的に閉圏になる。これは

$$X \multimap Y := X^* \otimes Y$$

として internal hom functor を定義することで確認できる。

定義 3.6: ダガー圏

圏 \mathcal{C} がダガー圏 (dagger category) であるとは、関手

$$\dagger: \mathcal{C} \longrightarrow \mathcal{C}^{\text{op}}$$

が存在して以下を充たすことを言う：

- (1) $\forall X \in \text{Ob}(\mathcal{C})$ に対して $X^\dagger = X$ を充たす。
- (2) \mathcal{C} の任意の射 $f: X \longrightarrow Y$ に対して $(f^\dagger)^\dagger = f$ を充たす。

【例 3.1.7】Cob の dagger

\mathbf{Cob}_{D+1} における $M: X \longrightarrow Y$ のダガーは、上下を逆にしてから M の連結成分毎に向きを逆にすることで得られる。

【例 3.1.8】 Hilb の dagger

Hilb における $f: X \longrightarrow Y$ のダガーは、 $\forall \phi \in X, \forall \psi \in Y$ に対して

$$\langle f^\dagger(\psi), \phi \rangle := \langle \psi, f(\phi) \rangle$$

とすることで定義される。

3.1.4 モノイダル関手

モノイダル関手とは、ざっくり言うとモノイダル圏の構造を保存するような関手のことである：

定義 3.7: モノイダル関手

2つのモノイダル圏 \mathcal{C}, \mathcal{D} の間の関手

$$F: \mathcal{C} \longrightarrow \mathcal{D}$$

が lax monoidal functor であるとは、

- 射

$$\varepsilon: I_{\mathcal{D}} \longrightarrow F(I_{\mathcal{C}})$$

- 自然変換

$$\{\mu_{X,Y}: F(X) \otimes_{\mathcal{D}} F(Y) \longrightarrow F(X \otimes_{\mathcal{C}} Y)\}_{X,Y \in \text{Ob}(\mathcal{C})}$$

があって、 $\forall X, Y, Z \in \text{Ob}(\mathcal{C})$ に対して以下の図式が可換になること：

(associativity)

$$\begin{array}{ccc} (F(X) \otimes_{\mathcal{D}} F(Y)) \otimes_{\mathcal{D}} F(Z) & \xrightarrow{a_{F(X), F(Y), F(Z)}} & F(X) \otimes_{\mathcal{D}} (F(Y) \otimes_{\mathcal{D}} F(Z)) \\ \mu_{X,Y} \otimes 1_{F(Z)} \downarrow & & \downarrow 1_{F(X)} \otimes \mu_{Y,Z} \\ F(X \otimes_{\mathcal{C}} Y) \otimes_{\mathcal{D}} F(Z) & & F(X) \otimes_{\mathcal{D}} F(Y \otimes_{\mathcal{C}} Z) \\ \mu_{X \otimes_{\mathcal{C}} Y, Z} \downarrow & & \downarrow \mu_{X,Y \otimes_{\mathcal{C}} Z} \\ F((X \otimes_{\mathcal{C}} Y) \otimes_{\mathcal{C}} Z) & \xrightarrow{F(a_{X,Y,Z}^{\mathcal{C}})} & F(X \otimes_{\mathcal{C}} (Y \otimes_{\mathcal{C}} Z)) \end{array}$$

(unitality)

$$\begin{array}{ccc} I_{\mathcal{D}} \otimes_{\mathcal{D}} F(X) & \xrightarrow{\varepsilon \otimes 1_{F(X)}} & F(I_{\mathcal{C}}) \otimes_{\mathcal{D}} F(X) \\ l_{F(X)}^{\mathcal{D}} \downarrow & & \downarrow \mu_{I_{\mathcal{C}}, X} \\ F(X) & \xleftarrow{F(l_X^{\mathcal{C}})} & F(I_{\mathcal{C}} \otimes_{\mathcal{C}} X) \end{array}$$

$$\begin{array}{ccc}
F(X) \otimes_{\mathcal{D}} I_{\mathcal{D}} & \xrightarrow{1_{F(X)} \otimes \varepsilon} & F(X) \otimes_{\mathcal{D}} F(I_{\mathcal{C}}) \\
\downarrow r_{F(X)}^{\mathcal{D}} & & \downarrow \mu_{X, I_{\mathcal{C}}} \\
F(X) & \xleftarrow{F(r_X^{\mathcal{C}})} & F(X \otimes_{\mathcal{C}} I_{\mathcal{C}})
\end{array}$$

- lax monoidal functor F の ε と $\mu_{X,Y}$ が全て同型射ならば, F は **strong monoidal functor** と呼ばれる.
- lax monoidal functor F の ε と $\mu_{X,Y}$ が全て恒等射ならば, F は **strict monoidal functor** と呼ばれる.

3.2 TQFT の定義

位相的場の理論 (Topological Quantum Field Theory; TQFT) の枠組みをトップダウンに導入する.

3.2.1 Atiyah の公理系

まず, 全ての出発点として Atiyah の公理系 [12] というものがある:

公理 3.1: Atiyah の公理系 (若干簡略版)

体 \mathbb{K} 上の^a, D 次元の位相的場の理論 (Topological Quantum Field Theory; TQFT) とは, 以下の 2 つのデータからなる:

- (1) 向き付けられた (oriented) D 次元の閉多様体 (closed manifold) Σ に対応づけられた有限次元 \mathbb{K} -ベクトル空間 $V(\Sigma)$
- (2) 向き付けられた $D+1$ 次元の境界付き多様体 M に対応づけられたベクトル $Z(M) \in V(\partial M)$

これらのデータは以下の条件を充たす:

(TQFT-1)

Z は向きを保つ微分同相写像について関手的 (functorial) に振る舞う.

(TQFT-2)

Z は対合的 (involutory) である.

(TQFT-3)

Z はモノイダル的 (multiplicative^b) である.

^a 原論文 [12] では環としていて, ベクトル空間の代わりに環上の有限生成加群を扱っている. 今回は Hilbert 空間しか考えないので体 \mathbb{K} としておいた.

^b 「乗法的」というと語弊がありそうなのでモノイダル的と言った.

[12] に倣って公理の意味を精査していく.

(TQFT-1)

この公理は2つの要請を持つ：

- (1) D 次元閉多様体 $\Sigma, \Sigma', \Sigma''$ の間の向きを保つ微分同相写像 $f: \Sigma \rightarrow \Sigma', g: \Sigma' \rightarrow \Sigma''$ に対して、 $V(f): V(\Sigma) \rightarrow V(\Sigma')$ はベクトル空間の同型写像で、 $V(g \circ f) = V(g) \circ V(f)$ が成り立つ。
- (2) 向きを保つ微分同相写像 $f: \Sigma \rightarrow \Sigma'$ が、 $D+1$ 次元多様体 M, M' であって $\Sigma = \partial M, \Sigma' = \partial M'$ を満たすものの上に $f: M \rightarrow M'$ と拡張される場合に $V(f)(Z(M)) = Z(M')$ を満たす。

(TQFT-2)

Σ の向きを逆にして得られる D 次元閉多様体を Σ^* と書く^{*1}とき、 $V(\Sigma^*) = V(\Sigma)^*$ を満たす^{*2}。

(TQFT-3)

この公理は5つの要請を持つ：

- (1) D 次元閉多様体 Σ_1, Σ_2 に対して

$$V(\Sigma_1 \amalg \Sigma_2) = V(\Sigma_1) \otimes V(\Sigma_2)$$

が成り立つこと。

- (2) $D+1$ 次元多様体 M, M_1, M_2 に対して $\partial M_1 = \Sigma_1 \amalg \Sigma_3, \partial M_2 = \Sigma_2 \amalg \Sigma_3^*, M = M_1 \cup_{\Sigma_3} M_2$ が成り立つならば、

$$Z(M) = \langle Z(M_1) | Z(M_2) \rangle$$

ただし、

$$\langle | \rangle : V(\partial M_1) \otimes V(\partial M_2) = V(\Sigma_1) \otimes V(\Sigma_3) \otimes V(\Sigma_3)^* \otimes V(\Sigma_2) \rightarrow V(\partial M) = V(\Sigma_1) \otimes V(\Sigma_2),$$

$$|\psi_1\rangle \otimes |\psi_3\rangle \otimes \langle\varphi_3| \otimes |\psi_2\rangle \mapsto \langle\varphi_3|\psi_3\rangle |\psi_1\rangle \otimes |\psi_2\rangle$$

である。

- (3) (2) において $\Sigma_3 = \emptyset$ ならば、

$$Z(M) = Z(M_1) \otimes Z(M_2)$$

- (4) (1) から^{*3}、

$$V(\emptyset) = \mathbb{K}$$

- (5) (3) から^{*4}、

$$Z(\emptyset) = 1$$

今や別の同値な定義ができる。 $D+1$ 次元多様体 M の境界 ∂M を

$$\partial M = \Sigma_1^* \amalg \Sigma_2$$

^{*1} 【例 3.1.5】の意味で、圏 \mathbf{Cob}_{D+1} における $\Sigma \in \text{Ob}(\mathbf{Cob}_{D+1})$ の双対となっている。

^{*2} $V(\Sigma)$ が有限次元なので、 $V(\Sigma)^*$ はブラ空間と見做せる。

^{*3} \mathbf{Cob}_{D+1} の単位対象は \emptyset なので $\emptyset = \emptyset \amalg \emptyset$ 。よって (1) から $V(\emptyset) = V(\emptyset) \otimes V(\emptyset)$ 。これを満たすのは $V(\emptyset) = 0, \mathbb{K}$ (**モノイダル圏** $\mathbf{Vec}_{\mathbb{K}}$ の単位対象は \mathbb{K} である) のどちらかしかないので、非自明な方を採用する。

^{*4} $\emptyset = \emptyset \amalg \emptyset$ なので (3) から $Z(\emptyset) = Z(\emptyset) \otimes Z(\emptyset)$ 。これを満たす $V(\emptyset) = \mathbb{K}$ の元は $0, 1$ しかないので、非自明な方を採用する。

と分解すると*5, (TQFT-3)-(1) より $Z(M) \in V(\partial M) = Z(\Sigma_1)^* \otimes Z(\Sigma_2) \cong \text{Hom}_{\mathbb{K}}(Z(\Sigma_1), Z(\Sigma_2))$ が言えるので, $Z(M)$ を線型写像 $Z(M): V(\Sigma_1) \rightarrow V(\Sigma_2)$ と同一視できるのである. (TQFT-1) もあわせると, 結局これまで V, Z と書いていたものは **strong monoidal functor**

$$Z: \mathbf{Cob}_{D+1} \rightarrow \mathbf{Vec}_{\mathbb{K}}$$

の 1 つに集約することができる.

定義 3.8: TQFT の定義

D 次元の位相的場の理論 (Topological Quantum Field Theory; TQFT) とは, コボルディズム圏からある対称モノイダル圏 \mathcal{D} への **strict monoidal functor**^a

$$Z: \mathbf{Cob}_{D+1} \rightarrow \mathcal{D}$$

のこと.

^a strong monoidal functor とする場合もある (例えば <https://ncatlab.org/nlab/show/cobordism>) ようだが, 原論文 [12] では strict monoidal functor になっていた.

興味があるのは $\mathcal{D} = \mathbf{Vec}_{\mathbb{K}}, \mathbf{Hilb}$ の場合なので, 以下では TQFT と言ったら **strict monoidal functor**

$$Z: \mathbf{Cob}_{D+1} \rightarrow \mathbf{Vec}_{\mathbb{K}}, \mathbf{Hilb}$$

を指すことにしよう.

3.3 連続な高次対称性

エニオンのフュージョン則を議論する前に少し寄り道をして, [13], [14] に倣って一般化対称性 (generalized symmetry)^{*6} の話をする. この節では自然単位系を使う. 時空を表す $D+1$ 次元多様体を \mathcal{M} と書き, \mathcal{M} のチャートの座標関数を $(x^0, x^1, \dots, x^D) =: (t, \mathbf{x})$ と書く. 特に D 次元多様体 Σ を使って $\mathcal{M} = \Sigma \times \mathbb{R}$ または $\Sigma \times S^1$ と書ける場合は $x^0 =: t$ で \mathbb{R} または S^1 成分のチャート (時間) を表すことにし, Σ のことを時間一定面と呼ぶ. \mathcal{M} として Minkowski 時空を考える場合, Minkowski 計量としては $[\eta_{\mu\nu}] := (-1, +1, \dots, +1)$ を用いる. Minkowski 計量でない一般の計量テンソルは $g := g_{\mu\nu} dx^\mu \otimes dx^\nu \in \Gamma(T^*\mathcal{M} \otimes T^*\mathcal{M})$ と表記し, 共役計量テンソルを $g^{\mu\nu} \partial_\mu \otimes \partial_\nu \in \Gamma(T\mathcal{M} \otimes T\mathcal{M})$ と表記する.

\mathcal{M} に計量 $g_{\mu\nu}$ が与えられたとき, 音楽同型 (musical isomorphism) を

$$\begin{aligned} \flat: \mathfrak{X}(\mathcal{M}) &\rightarrow \Omega^1(\mathcal{M}), X^\mu \partial_\mu \mapsto g_{\mu\nu} X^\nu dx^\mu, \\ \sharp: \Omega^1(\mathcal{M}) &\rightarrow \mathfrak{X}(\mathcal{M}), \omega_\mu dx^\mu \mapsto g^{\mu\nu} \omega_\nu \partial_\mu \end{aligned}$$

で定義する. Hodge star は

$$\begin{aligned} \star: \Omega^p(\mathcal{M}) &\rightarrow \Omega^{D+1-p}, \\ dx^{\mu_1} \wedge \dots \wedge dx^{\mu_p} &\mapsto \frac{1}{(D+1-p)!} g^{\mu_1 \nu_1} \dots g^{\mu_p \nu_p} \epsilon_{\nu_1 \dots \nu_p \mu_{p+1} \dots \mu_{D+1}} dx^{\mu_{p+1}} \wedge \dots \wedge dx^{\mu_{D+1}} \end{aligned}$$

*5 どちらか一方が \emptyset になっても良い

*6 高次対称性 (higher form symmetry) と呼ばれることもある.

を線型に拡張することで定義される．特に不変体積要素を

$$d^{D+1}x := \star 1 = \sqrt{|g|} dx^1 \wedge \cdots \wedge dx^{D+1}$$

と定義する．

\mathcal{M} の p 次元部分多様体^{*7} $\mathcal{N}^{(p)} \subset \mathcal{M}$ 上で p -形式 $\omega \in \Omega^p(\mathcal{M})$ を積分する場合, 包含写像 $\iota: \mathcal{N}^{(p)} \hookrightarrow \mathcal{M}$ による引き戻し $\iota^*: \Omega^p(\mathcal{M}) \longrightarrow \Omega^p(\mathcal{N}^{(p)})$ を用いて

$$\int_{\mathcal{N}} \omega := \int_{\mathcal{N}^{(p)}} \iota^* \omega$$

と定義する．このとき, Poincaré 双対を考えることで

$$\int_{\mathcal{N}} \omega = \int_{\mathcal{M}} \omega \wedge \delta(\mathcal{N}^{(p)})$$

を満たす $\delta(\mathcal{N}^{(p)}) \in \Omega^{D+1-p}(\mathcal{M})$ (**デルタ関数 p -形式**と呼ぶ) の存在がわかる^{*8}．さて, $\mathcal{N}^{(p)} = \partial\mathcal{M}^{(p+1)}$ の場合を考える． $\forall \omega \in \Omega^p(\mathcal{M})$ に対して Stokes の定理から

$$\begin{aligned} \int_{\mathcal{M}} \omega \wedge \delta(\partial\mathcal{M}^{(p+1)}) &= \int_{\partial\mathcal{M}^{(p+1)}} \omega = \int_{\mathcal{M}^{(p+1)}} d\omega = \int_{\mathcal{M}} d\omega \wedge \delta(\mathcal{M}^{(p+1)}) \\ &= \int_{\mathcal{M}} d(\omega \wedge \delta(\mathcal{M}^{(p+1)})) + (-1)^{p+1} \int_{\mathcal{M}} \omega \wedge d(\delta(\mathcal{M}^{(p+1)})) \\ &= (-1)^{p+1} \int_{\mathcal{M}} \omega \wedge d(\delta(\mathcal{M}^{(p+1)})) \end{aligned}$$

がわかるので,

$$d\delta(\mathcal{M}^{(p+1)}) = (-1)^{p+1} \delta(\partial\mathcal{M}^{(p+1)})$$

が成り立つ． p 次元部分多様体 $\mathcal{M}^{(p)}$ と $D+1-p$ 次元部分多様体 $\mathcal{M}^{(D+1-p)}$ に対して, これらの向きを考慮した**交点数**を

$$I(\mathcal{M}^{(p)}, \mathcal{M}^{(D+1-p)}) := \int_{\mathcal{M}} \delta(\mathcal{M}^{(p)}) \wedge \delta(\mathcal{M}^{(D+1-p)})$$

で定義する． $\mathcal{C}^{(p-1)} = \partial\mathcal{M}^{(p)}$ を満たす $\mathcal{C}^{(p-1)}$ と $\mathcal{M}^{(D+1-p)}$ の**絡み数**は

$$\text{Link}(\mathcal{C}^{(p-1)}, \mathcal{M}^{(p)}) := I(\mathcal{M}^{(p)}, \mathcal{M}^{(D+1-p)})$$

と定義される．

3.3.1 通常の対称性

N 成分の場^{*9} $\varphi: \mathcal{M} \longrightarrow \mathbb{K}^N$, $x \longmapsto (\varphi_i(x))_{1 \leq i \leq N}$ は, ある**ベクトル束** $\mathbb{K}^N \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} \mathcal{M}$ の**切断**と理解する．場の変換性はベクトル束の変換関数に由来する．

^{*7} コンパクトな埋め込まれた C^∞ 多様体と仮定する．

^{*8} 厳密な扱いは [15, p.270] を参照．ここでは雑に扱う．

^{*9} 場 φ の成分を表す添字として a, b, c, \dots を使う．

局所的な場のラグランジアン密度 $\mathcal{L}(\varphi_a(x), \partial_\mu \varphi_a(x))$ を持つ古典系を考える．この系の作用は

$$S[\varphi] := \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \mathcal{L}(\varphi_a(x), \partial_\mu \varphi_a(x))$$

と書かれる．場に関する作用の変分とは，勝手な「微小」切断 $\delta\psi \in \Gamma(E)$ による場の微小変換

$$\mathcal{T}_{\delta\psi}: \Gamma(E) \longrightarrow \Gamma(E), \varphi \longmapsto \varphi + \delta\psi$$

を用いて

$$\delta_{\delta\psi} S[\varphi] := S[\mathcal{T}_{\delta\psi}(\varphi)] - S[\varphi]$$

と定義される．頭には Stokes の定理を使って

$$\begin{aligned} \delta_{\delta\psi} S[\varphi] &= \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \varphi_a(x)} \delta\psi_a(x) + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} \partial_\mu (\delta\psi_a(x)) \right) \\ &= \int_{\partial \mathcal{M}} \star b \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} \delta\psi_a(x) \right) + \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \varphi_a(x)} - \partial_\mu \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} \right) \right) \delta\psi_a(x) \end{aligned} \quad (3.3.1)$$

と書けるが，境界条件 $\partial \mathcal{M} = \emptyset$ または $\delta\psi|_{\partial \mathcal{M}} = 0$ を要請して第 1 項を落とすのが普通である．

最小作用の原理とは，古典論で実現される場の配位（このような場の配位は **on shell** であると呼ばれる） $\varphi_{\text{on shell}} \in \Gamma(E)$ に対して，

$$\forall \delta\psi, \delta_{\delta\psi} S[\varphi_{\text{on shell}}] = 0 \quad (3.3.2)$$

を要請するものである．(3.3.1) から，on shell な場 $\varphi_{\text{on shell}} \in \Gamma(E)$ が満たすべき方程式として Euler-Lagrange 方程式

$$1 \leq \forall i \leq N, \forall x \in \mathcal{M}, \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \varphi_a(x)} - \partial_\mu \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} \right) \right] \Big|_{\varphi_{\text{on shell}}(x), \partial_\mu \varphi_{\text{on shell}}(x)} = 0 \quad (3.3.3)$$

が得られるのだった．煩雑なので以後 \mathcal{L} の引数は適宜省略する．

対称性変換とは，場の間の変換

$$\mathcal{T}: \Gamma(E) \longrightarrow \Gamma(E)$$

であって作用を不変にするもののことである．つまり，最小作用の原理 (3.3.2) とは異なり φ ではなく \mathcal{T} が

$$\forall \varphi \in \Gamma(E), \delta_{\mathcal{T}} S[\varphi] = 0 \quad (3.3.4)$$

によって定義される．ここに $\delta_{\mathcal{T}} S[\varphi] := S[\mathcal{T}(\varphi)] - S[\varphi]$ とおいた．定義 (3.3.4) は off shell な場も考慮していることに注意すべきである．特に対称性変換 \mathcal{T} が大域的な微小パラメータ ε および $\partial_0 \varphi$ に陽に依存しない^{*10}

^{*10} この仮定は (3.3.7) の導出で使うだけ（実はもっと条件を弱めることもできる）なので，Noether の定理の導出には必要ない．

$h \in \Gamma(E)$ を用いて $\mathcal{T}(\varphi) = \mathcal{T}_{\varepsilon h}(\varphi)$ と書かれる場合を考えよう.

$$\begin{aligned}
0 &= \delta_{\mathcal{T}} S[\varphi] = \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \varphi_a(x)} \varepsilon h_a(x) + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} \partial_\mu (\varepsilon h_a(x)) \right) \\
&= \varepsilon \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \varphi_a(x)} - \partial_\mu \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} \right) \right) h_a(x) \\
&\quad + \varepsilon \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \left(\partial_\mu \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} \right) h_a(x) + \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} \partial_\mu (h_a(x)) \right) \\
&= \varepsilon \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \varphi_a(x)} - \partial_\mu \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} \right) \right) h_a(x) \\
&\quad + \varepsilon \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \partial_\mu \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} h_a(x) \right)
\end{aligned}$$

が成り立つ. i.e. **Noether カレント**を $D+1$ 個の $X^\mu|_{\partial\mathcal{M}} = 0$ を充たす C^∞ 関数 X^μ を用いて

$$j^\mu(x) := \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} h_a(x) - X^\mu(x) \quad (3.3.5)$$

で定義すると, これが on shell とは限らない任意の $\varphi \in \Gamma(E)$ に対して

$$\partial_\mu j^\mu(x) = - \left[\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \varphi_a(x)} - \partial_\mu \left(\frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_\mu \varphi_a(x))} \right) \right] \Big|_{\varphi(x), \partial_\mu \varphi(x)} h_a(x)$$

を充たすことが分かった. 特に on shell な任意の $\varphi_{\text{on shell}} \in \Gamma(E)$ に対しては (3.3.3) からカレント (3.3.5) の保存則

$$\partial_\mu j^\mu(x) = 0 \quad (3.3.6)$$

が成り立つ. このように, 対称性変換が存在するとそれに対応して on shell な保存則 (3.3.6) を充たすカレントが存在する (**Noether の定理**).

ここで, $\mathcal{M} = \Sigma \times \mathbb{R}$ と書ける場合を考える. このとき **Noether チャージ**を

$$Q(t) := \int_{\Sigma} d^D x j^0(t, \mathbf{x})$$

と定義すると, 保存則 (3.3.6) から $\partial\Sigma = \emptyset$ または $j^\mu|_{\partial\Sigma} = 0$ を要請すれば

$$\frac{dQ(t)}{dt} = - \int_{\Sigma} d^D x \partial_i j^i(t, \mathbf{x}) = 0$$

となって時間に依存しないことがわかる. さらに, $\pi^b(x) := \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial (\partial_0 \varphi_b(x))}$ とおくと

$$Q = \int_{\Sigma} d^D x (\pi^a(x) h_a(x) - X^\mu(x))$$

であるから, Poisson 括弧が

$$\begin{aligned}
\{\varphi_a(x), Q\}_{\text{P}} &= \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}y \left(\frac{\partial \varphi_a(x)}{\partial \varphi_b(y)} \frac{\partial Q}{\partial \pi^b(y)} - \frac{\partial \varphi_a(x)}{\partial \pi^b(y)} \frac{\partial Q}{\partial \varphi_b(y)} \right) \\
&= \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}y \left(\delta_a^b \delta^{D+1}(x-y) \int_{\Sigma} d^D z \delta_b^c \delta^D(z-y) h_c(z) - 0 \right) \\
&= h_a(x)
\end{aligned}$$

と求まる．つまり， Q は対称性変換 $\mathcal{T}_{\varepsilon h}$ の無限小生成子^{*11}である．従って，正準量子化を行うと

$$[-i\hat{Q}, \hat{\varphi}_a(x)] = h_a(x) \quad (3.3.7)$$

となる．

【例 3.3.1】 $D+1$ 次元自由フェルミオン系

時空 \mathcal{M} を Minkowski 時空，場をスピン束 $\mathbb{C}^4 \hookrightarrow S \xrightarrow{\pi} \mathcal{M}$ の切断 $\psi \in \Gamma(S)$ とする (Dirac 場)．作用はガンマ行列 γ^μ ，Dirac 共役 $\bar{\psi} := i\psi^\dagger \gamma^0$ を用いて

$$S[\psi] = - \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \bar{\psi}(x) (\gamma^\mu \partial_\mu + m) \psi(x)$$

と書かれる．Euler-Lagrange 方程式 (3.3.3) は， $\bar{\psi}$, ψ に関する変分によってそれぞれ

$$\begin{aligned} (\gamma^\mu \partial_\mu + m) \psi &= 0, \\ \partial_\mu \bar{\psi} \gamma^\mu - m \bar{\psi} &= 0 \end{aligned}$$

となる．この系の対称性変換は，例えば $e^{i\theta} \in U(1)$ による

$$\mathcal{T}: \Gamma(S) \longrightarrow \Gamma(S), \psi \longmapsto e^{i\theta} \psi$$

がある． \mathcal{T} を生成する無限小変換は $e^{i\theta}$ の Taylor 展開より $\mathcal{T}_{i\theta\psi}: \psi \longmapsto \psi + i\theta\psi$ である．つまり，先ほどの議論で登場した $h \in \Gamma(S)$ は今回の場合 $i\psi$ に相当する．よって対称性変換 \mathcal{T} に対応する Noether カレント (3.3.5) は

$$j^\mu(x) = \frac{\partial \mathcal{L}}{\partial \partial_\mu \psi} i\psi = -i\bar{\psi} \gamma^\mu \psi \quad (3.3.8)$$

と求まる． $\mathcal{M} = \mathbb{R}^D \times \mathbb{R}$ であるから，Noether チャージは

$$Q = -i \int_{\mathbb{R}^D} d^D x \bar{\psi}(x) \gamma^0 \psi(x)$$

であり，正準量子化すると (3.3.7) より

$$[i\hat{Q}, \hat{\psi}(x)] = -i\hat{\psi}(x)$$

が成り立つ．ここから有限変換 \mathcal{T} に戻すには，指数写像を用いれば良い．こうして

$$\exp(i\theta\hat{Q}) \hat{\psi}(x) \exp(-i\theta\hat{Q}) = e^{-i\theta} \hat{\psi}(x) \quad (3.3.9)$$

だと分かった．ここで [14, p.6] に倣って $g := e^{i\theta}$, $R_g := e^{-i\theta}$, $\hat{U}_g(\mathbb{R}^D) := \exp(i\theta\hat{Q})$ とおく．

- $U_g(\mathbb{R}^D)$ を \mathcal{M} の D 次元部分多様体 \mathbb{R}^D に付随する**対称性演算子**
- $\hat{\psi}$ を**荷電物体** (charged object)

と呼ぼう． $\forall g, g' \in U(1)$ に対して，対称性演算子は群のように振る舞う：

$$\hat{U}_g(\mathbb{R}^D) \hat{U}_{g'}(\mathbb{R}^D) = \hat{U}_{gg'}(\mathbb{R}^D)$$

^{*11} Hamilton フローの意味である

時間一定面を $\mathbb{R}^D \subset \mathcal{M}$ にとったのは、正準量子化により (3.3.7) を導くためであった。しかるに、時間一定面を任意の D 次元部分多様体 $\mathcal{M}^{(D)} \subset \mathcal{M}$ にとれるのではないかと期待される。積分領域が複雑になるので微分形式を使うと見通しが良い。

$$\star j := \star b(j^\mu \partial_\mu)$$

とおこう。このとき

$$d \star j = \partial_\mu j^\mu d^{D+1}x \quad (3.3.10)$$

が成り立つので、Noether カレントの保存則 (3.3.6) は単に $d \star j = 0$ と書ける。Noether チャージは

$$Q = \int_{\mathcal{M}^{(D)}} \star j = \int_{\mathcal{M}} \star j \wedge \delta(\mathcal{M}^{(D)})$$

である。 $\mathcal{M}^{(D)} \rightarrow \mathcal{M}^{(D)} + \delta \mathcal{M}^{(D)}$ w/ $\delta \mathcal{M}^{(D)} = \partial X^{(D+1)}$ なる時間一定面の変形を考えると、 Q の変化は保存則から

$$\delta Q = \int_{\delta \mathcal{M}^{(D)}} \star j = \int_{X^{(D)}} d \star j = 0$$

だと分かった。i.e.

$$\hat{U}_{e^{i\theta}}(\mathcal{M}^{(D)}) = \hat{U}_{e^{i\theta}}(\mathcal{M}^{(D)} + \delta \mathcal{M}^{(D)})$$

である。この意味で対称性演算子は**トポロジカル演算子**とも呼ばれる。しかし、 \mathcal{M} 上に荷電物体が存在しているときは (3.3.9) に注意しなくてはならない。

時間一定面の変形をするので、量子化を経路積分で行う方が見通しが良い。経路積分では、任意の観測可能量 $\hat{\mathcal{O}}$ の期待値が

$$\langle \hat{\mathcal{O}} \rangle = \int [d\psi] e^{iS[\psi]} \mathcal{O}$$

と計算される。今、勝手な場の演算子 $\mathcal{O}(z)$ に対して

$$\langle \hat{\psi}(y) \hat{\mathcal{O}}(z) \rangle = \int [d\psi] e^{iS[\psi]} \psi(y) \mathcal{O}(z)$$

を計算しよう。荷電物体 $\hat{\psi}(y)$ を囲むような時間一定面 $\mathcal{M}^{(D)} \subset \mathcal{M}$ w/ $y \in \mathcal{M}^{(D)}, z \notin \mathcal{M}^{(D)}$ をとり、 $D+1$ 次元部分多様体 $\mathcal{M}^{(D+1)} \subset \mathbb{M}$ であって $\mathcal{M}^{(D)} = \partial \mathcal{M}^{(D+1)}$ を充たすようなものをとる。そして局所的な場の $U(1)$ 変換

$$\begin{aligned} \mathcal{T}: \Gamma(S) &\rightarrow \Gamma(S), \psi \mapsto (x \mapsto e^{i\theta(x)} \psi) \\ \text{w/ } \theta(x) &= \begin{cases} \theta, & x \in \mathcal{M}^{(D)}, \\ 0, & x \notin \mathcal{M}^{(D)} \end{cases} \end{aligned}$$

を行う。すると、Noether カレントの表式 (3.3.8) を用いて

$$\begin{aligned}
S[\mathcal{T}(\psi)] - S[\psi] &= - \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \, i\bar{\psi}(x) \gamma^\mu \psi(x) \partial_\mu \theta(x) \\
&= \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \, i\partial_\mu (\bar{\psi}(x) \gamma^\mu \psi(x)) \theta(x) \\
&= - \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \, \partial_\mu j^\mu(x) \theta(x) \\
&= -\theta \int_{\mathcal{M}^{D+1}} d \star j \\
&= -\theta \int_{\mathcal{M}^D} \star j
\end{aligned}$$

であることがわかる。つまり、変換 \mathcal{T} の下で

$$\langle \hat{\psi}(y) \hat{\mathcal{O}}(z) \rangle = \int [d\psi] e^{iS[\psi]} \exp \left(-i\theta \int_{\mathcal{M}^D} \star j \right) e^{i\theta} \psi(y) \mathcal{O}(z)$$

と計算される。

$$\langle \hat{R}_g \hat{\psi}(y) \hat{\mathcal{O}}(z) \rangle = \int [d\psi] e^{iS[\psi]} U_g(\mathcal{M}^{(D)}) \psi(y) \mathcal{O}(z) \quad (3.3.11)$$

とすることである。

3.3.2 連続的高次対称性

【例 3.3.1】は、荷電物体が 0 次元に分布していた。これを p 次元部分多様体上に分布した物体に置き換えることで p -form symmetry の概念が得られる [14, p.10] :

！ 以下で部分多様体といったときは、技術的な理由からコンパクトな埋め込まれた C^∞ 多様体を指すものとする。

定義 3.9: p -form symmetry

$D+1$ 次元の場の量子論が群 G による **p -form symmetry** を持つとは、時空 \mathcal{M} の任意の $D-p$ 次元部分多様体 $\mathcal{M}^{(D-p)} \subset \mathcal{M}$ および $\forall g \in G$ に対して**対称性演算子** (トポロジカル演算子) (topological operator) $U_g(\mathcal{M}^{(D-p)})$ が存在して以下を充たすことを言う :

- $U_g(\mathcal{M}^{(D-p)})$ は任意の p 次元部分多様体 $\mathcal{C}^{(p)} \subset \mathcal{M}$ の台を持つ**荷電物体 (演算子)** (charged object, operator) $V(\mathcal{C}^{(p)})$ に作用する。
- $\forall g, g' \in G$ に対して**群の規則** (group law)

$$U_g(\mathcal{M}^{(D-p)}) U_{g'}(\mathcal{M}^{(D-p)}) = U_{gg'}(\mathcal{M}^{(D-p)})$$

が成り立つ。

- 任意の p 次元部分多様体 $\mathcal{C}^{(p)} \subset \mathcal{M}$ と、それに「絡む」十分小さな $D-p$ 球 $S^{D-p} \subset \mathcal{M}$ に対して、(3.3.11) と同じく経路積分の期待値の意味で

$$U_g(S^{D-p}) V(\mathcal{C}^{(p)}) = R_g(V(\mathcal{C}^{(p)}))$$

が成り立つ。ただし $R: G \longrightarrow \text{GL}(\{\text{荷電物体}\})$ は群 G の表現である。

【例 3.3.2】 3 + 1 次元 U(1) ゲージ理論

物質場のない U(1) ゲージ理論を考える。ゲージ場を局所接続形式^a $a = a_\mu dx^\mu \in \Omega^1(\mathcal{M}; \mathfrak{u}(1))$ として与え、場の強さを $f := da$ とおく。 $f = f_{\mu\nu} dx^\mu \wedge dx^\nu$ と成分表示すると $f_{\mu\nu} = \partial_\mu a_\nu - \partial_\nu a_\mu$ となる。

作用は

$$S[a] = -\frac{1}{2e^2} \int_{\mathcal{M}} d^4x f \wedge \star f = -\frac{1}{4e^2} \int_{\mathcal{M}} d^4x f_{\mu\nu} f^{\mu\nu}$$

と書かれる。 $\delta a \in \Omega^1(\mathcal{M}; \mathfrak{u}(1))$ を用いた作用の変分は

$$\begin{aligned} \delta_{\delta a} S[a] &= -\frac{1}{e^2} \int_{\mathcal{M}} d(\delta a) \wedge \star f \\ &= -\frac{1}{e^2} \int_{\mathcal{M}} d(\delta a \wedge \star f) - \frac{1}{e^2} \int_{\mathcal{M}} \delta a \wedge d \star f \end{aligned}$$

なので、Euler-Lagrange 方程式と Bianchi 恒等式から

$$\begin{aligned} d \star f &= 0, \\ df &= 0 \end{aligned}$$

が言える (Maxwell 方程式)。これをカレントの保存則と見做して、任意の $3 - 1 = 2$ 次元閉部分多様体 $\mathcal{M}^{(2)} \subset \mathcal{M}$ 上のトポロジカル演算子を

$$\begin{aligned} U^{\text{E}}_{e^{i\theta}}(\mathcal{M}^{(2)}) &:= \exp \left(i\theta \int_{\mathcal{M}^{(2)}} \frac{\star f}{e^2} \right) \\ U^{\text{M}}_{e^{i\theta}}(\mathcal{M}^{(2)}) &:= \exp \left(i\theta \int_{\mathcal{M}^{(2)}} \frac{f}{2\pi} \right) \end{aligned}$$

と定義しよう。 $U^{\text{E}}_{e^{i\theta}}(\mathcal{M}^{(2)})$ が作用する荷電物体は **Wilson loop**

$$W(\mathcal{C}^{(1)}) := \exp \left(i \int_{\mathcal{C}^{(1)}} a \right)$$

である。このことを示そう。

簡単のため $S := \mathcal{M}^{(2)}$, $C := \mathcal{C}^{(1)}$ と略記する。今、絡み数^a

$$\text{Link}(S, C) = \int_{\mathcal{M}} \delta(C) \wedge \delta(V) = 1$$

となるように $C, V, S = \partial V$ をとる。ゲージ場の変換

$$\mathcal{T}: a \longmapsto a + \theta \delta(V)$$

の下で場の強さは $f \mapsto f + \theta d(\delta(V)) = f - \theta \delta(S)$ となり, 作用は^b

$$\begin{aligned}
S[\mathcal{T}(a)] - S[a] &= -\frac{1}{2e^2} \int_{\mathcal{M}} (f - \theta \delta(S)) \wedge \star(f - \theta \delta(S)) - S[a] \\
&= \frac{\theta}{2e^2} \int_{\mathcal{M}} (\delta(S) \wedge \star f + f \wedge \star \delta(S) - \theta \delta(S) \wedge \star \delta(S)) \\
&= \frac{\theta}{e^2} \int_{\mathcal{M}} (\delta(S) \wedge \star f - \theta \delta(S) \wedge \star \delta(S)) \\
&= \theta \int_S \frac{\star f}{e^2} - \frac{\theta^2}{2e^2} \int_S \delta(S)
\end{aligned}$$

と変換する. 一方, Wilson ループは

$$\begin{aligned}
W(C) &\mapsto \exp \left(i \int_C (a + \theta \delta(V)) \right) \\
&= \exp \left(i \int_C a + i\theta \int_{\mathcal{M}} \delta(V) \wedge \delta(C) \right) \\
&= \exp \left(i \int_C a - i\theta \text{Link}(S, C) \right) \\
&= e^{-i\theta} \exp \left(i \int_C a \right)
\end{aligned}$$

と変換するので^c,

$$\langle W(C) \mathcal{O} \rangle = \int [da] e^{iS[a]} U_{e^{i\theta}}^E(S) e^{-i\theta} W(C) \mathcal{O}$$

i.e.

$$\langle e^{i\theta} W(C) \mathcal{O} \rangle = \int [da] e^{iS[a]} U_{e^{i\theta}}^E(S) W(C) \mathcal{O}$$

が分かった.

トポロジカル演算子を 2 次元閉部分多様体上で定義したが, 境界を持つ場合, i.e. $C := \partial \mathcal{M}_C^{(2)} \neq \emptyset$ の場合はどうなるのか.

$$H_\theta(\mathcal{M}_C^{(2)}) := \exp \left(i\theta \int_{\mathcal{M}_C^{(2)}} \frac{\star f}{e^2} \right)$$

を考える. 境界を共有するもう 1 つの 2 次元部分多様体 $\mathcal{N}_C^{(2)}$ を持ってくると

$$H_\theta(\mathcal{M}_C^{(2)}) H_\theta(\mathcal{N}_C^{(2)})^{-1} = \exp \left(i\theta \oint_{\mathcal{M}_C^{(2)} \cup_C (-\mathcal{N}_C^{(2)})} \frac{\star f}{e^2} \right)$$

これは $\theta \in 2\pi\mathbb{Z}$ のとき C にしかよらない. このことから, $U_{e^{i\theta}}^M(\mathcal{M}_C^{(2)})$ が作用する荷電物体 (**t Hooft ループ**) を Hodge dual なゲージ場 $db := \frac{2\pi}{e^2} \star f$ によって

$$H_n(C) := \exp \left(i n \int_C b \right)$$

と定義できる.

^a 厳密には \mathcal{M} の開集合上の $\mathfrak{u}(1)$ -値 1 形式

^b $\omega \wedge \star \eta = \eta \wedge \star \omega$ に注意.

^c トポロジカル演算子を $\exp \left[i\theta \left(\int_S \frac{\star f}{e^2} - \frac{\theta^2}{2e^2} \int_S \delta(S) \right) \right]$ と再定義した.

3.3.3 対称性の自発的破れ

まずは通常の対称性 (0-form symmetry) の場合を考える. 系が Lie 群 G で特徴付けられる 0-form symmetry を持つ場合を考えよう. ただし群は場へ表現 $\rho: G \rightarrow \mathrm{GL}(N, \mathbb{K})$ として作用しているとする. このとき, 無限小な対称性変換は Lie 代数 \mathfrak{g} の基底 $T^A \in \mathfrak{g}$ および微分表現 $\rho_*: \mathfrak{g} \rightarrow \mathfrak{gl}(N, \mathbb{K})$ を用いて^{*12} $\mathcal{T}_{i \in A \rho_*(T^A)(\varphi)}$ と書けるので, Noether の定理より on shell な保存則 (3.3.10) を充たす $\dim G$ 個の Noether カレント (3.3.5) j_A ($A = 1, \dots, \dim G$) が存在し, それに付随して $\dim G$ 個の保存電荷 $Q_A(\mathcal{M}^{(D)}) = \int_{\mathcal{M}^{(D)}} \star j_A$ が存在して対称性変換の無限小生成子 (3.3.7) となるのだった.

さて, Noether の定理によって特徴付けられる対称性は必ずしも系の基底状態 $|0\rangle$ の対称性にならない. i.e. 形式的には

$$(1) \quad 1 \leq \forall A \leq \dim G, \quad \hat{Q}_A |0\rangle = 0$$

$$(2) \quad 1 \leq \exists A \leq \dim G, \quad \hat{Q}_A |0\rangle \neq 0$$

の 2 つの場合^{*13} があり得る. (1) の場合, 系は対称性を実現している, または系は **Wigner 相** (Wigner phase) にあると言い, (2) の場合, 系の対称性が**自発的に破れた**, または系は **Nambu-Goldstone 相** (Nambu-Goldstone phase) にあると言う [16, p.1]. 0-form symmetry の言葉に翻訳すると, **対称性の自発的破れ** (spontaneous symmetry breaking; SSB) とは, 0-form symmetry を特徴付ける Lie 群 G がその部分群 $H \subset G$ に縮小していることを指す^{*14}. SSB を特徴付けるには, 上述のように素朴には $\hat{Q}_A |0\rangle \neq 0$ を充たす $1 \leq A \leq \dim G$ が存在するかどうかを確認すれば良いように見えるが, $\langle 0 | \hat{Q}_A \hat{Q}_A | 0 \rangle \propto \mathrm{vol}(\mathcal{M}^{(D)})$ なので^{*15} 熱力学極限において $\hat{Q}_A |0\rangle$ は定義できない. そこで, 代わりにある局所演算子 (i.e. compactly supported な演算子) $\hat{O}(x)$ が存在して

$$\langle 0 | [i\hat{Q}_A, \hat{O}(x)] | 0 \rangle \neq 0 \quad (3.3.12)$$

を充たすことと特徴付ける. (3.3.12) の左辺を系の**秩序変数** (order parameter) と呼ぶ.

では, 相対論的な系における Nambu-Goldstone の定理から出発しよう.

^{*12} 苦肉の策だが, Lie 代数の添字を A, B, C, \dots とする.

^{*13} もしくは, $U_g(\mathcal{M}^{(D)}) |0\rangle = |0\rangle$ としても良い.

^{*14} 考えている場が構造群 G を持つ**ファイバー束**として定式化されている場合, SSB は数学的には**構造群の収縮** (reduction of structure group) として定式化できる.

^{*15} **Fabri - Picasso の定理** [17]

定理 3.1: Nambu-Goldstone (相対論的)

考えている系が Lie 群 G で特徴付けられる 0-form symmetry を持ち、さらに

- (1) 並進対称性と Lorentz 共変性を持ち、
- (2) 部分群 $H \subset G$ に対称性が自発的に破れている

とする。このとき、系は線形分散を持つ零質量の独立な励起 (**NG モード**) をちょうど $\dim G - \dim H$ 個持つ。

定理 3.1 の条件 (1) は NG モードが互いに独立であり、かつ必ず線形分散を持つことの証明に使うのだが、かなりややこしい^{*16}ので、ここでは NG モードが存在することだけの証明の概略を述べるに留める。

証明 系は場 $\varphi \in \Gamma(E)$ からなるとし、この系の作用を $S[\varphi]$ と書く。Green 関数の生成汎関数を

$$\begin{aligned} Z[J] &= e^{iW[J]} := \langle 0 | \mathcal{T} \exp \left(i \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x J(x) \varphi(x) \right) | 0 \rangle \\ &= \frac{\int [d\varphi] \exp \left(S[\varphi] + \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x J(x) \varphi(x) \right)}{\int [d\varphi] \exp S[\varphi]} \end{aligned}$$

と定義し、有効作用を

$$\Gamma[\psi] := W[J] - \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x J(x) \psi(x)$$

と定義する。ただし

$$\psi(x) := \frac{\delta W[J]}{\delta J(x)} = \frac{\langle 0 | \mathcal{T} \{ \hat{\varphi}(x) \exp \left(i \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x J(x) \varphi(x) \right) \} | 0 \rangle}{\langle 0 | \mathcal{T} \{ \exp \left(i \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x J(x) \varphi(x) \right) \} | 0 \rangle}$$

とおいた。さらに有効ポテンシャルを

$$V(\varphi) := - \frac{\Gamma[\varphi]|_{\varphi=\text{const.}}}{\int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x}$$

と定義する。QFT の一般論から、場の演算子の真空期待値 $\varphi_0 := \langle 0 | \hat{\varphi}(x) | 0 \rangle$ に対して $\varphi_0 = \text{argmin } V(\varphi)$ であることが知られている。

簡単のため G が線型 Lie 群で、系の対称性変換が $\mathcal{T}_{i\varepsilon_A \rho_*(T^A)(\varphi)}$ ($A = 1, \dots, \dim G$) と書ける場合を考える。(3.3.7) を思い出すと、このとき

$$[i\hat{Q}^A, \hat{\varphi}(x)] = i\rho_*(T^A)(\hat{\varphi}(x))$$

^{*16} 例えば [16, p.7] に漸近場を使った議論が載っている

が成り立つ。 $\Gamma[\varphi]$, $V[\varphi]$ もこの変換の下で不変なので

$$\begin{aligned} V(\varphi + i\epsilon^A \rho_*(T^A)\varphi) &= V(\varphi) \\ \Rightarrow \frac{\partial V(\varphi)}{\partial \varphi_a} [\rho_*(T^A)]_a{}^b \varphi_b &= 0 \\ \Rightarrow \frac{\partial^2 V(\varphi)}{\partial \varphi_a \partial \varphi_b} [\rho_*(T^A)]_b{}^c \varphi_c + \frac{\partial V(\varphi)}{\partial \varphi_b} [\rho_*(T^A)]_a{}^b \varphi_b &= 0 \quad (1 \leq \forall a \leq N) \end{aligned} \quad (3.3.13)$$

ここで条件 (2) から

$$\langle 0 | [\hat{Q}_A, \hat{\varphi}(x)] | 0 \rangle = i\rho_*(T^A) (\langle 0 | \hat{\varphi}(x) | 0 \rangle) \begin{cases} = 0, & T^A \in \mathfrak{h}, \\ \neq 0, & T^A \notin \mathfrak{h} \end{cases}$$

が成り立つので, $v := \langle 0 | \hat{\varphi}(x) | 0 \rangle$ とおくと, (3.3.13) より破れた対称性に対応する任意の $1 \leq A \leq \dim G$ に対して

$$v \neq 0 \text{ かつ } \left. \frac{\partial^2 V(\varphi)}{\partial \varphi_a \partial \varphi_b} \right|_{\varphi=v} [\rho_*(T^A)(v)]_b = 0 \quad (1 \leq \forall a \leq N) \quad (3.3.14)$$

が成り立たねばならない。ところで, 真空期待値が 0 になる場を $\tilde{\varphi}(x) := \varphi(x) - v$ で定義すると

$$V(\varphi) = V(v) + \frac{1}{2} \left. \frac{\partial^2 V(\varphi)}{\partial \varphi_a \partial \varphi_b} \right|_{\varphi=v} \tilde{\varphi}_a \tilde{\varphi}_b + \mathcal{O}(\tilde{\varphi}^3)$$

となるから, 行列 $\left[\left. \frac{\partial^2 V(\varphi)}{\partial \varphi_a \partial \varphi_b} \right|_{\varphi=v} \right]_{1 \leq a, b \leq \dim G}$ を対角化した固有値が粒子の質量の 2 乗を与える。従って (3.3.14) から, $T^A \notin \mathfrak{h}$ ならば $\rho_*(T^A)(v)$ がこの行列の固有値 0 に対応する固有ベクトル, i.e. ゼロ質量の NG 粒子であることが分かった。 ■

NG モードの存在がわかったので, 次に NG 粒子を記述する有効ラグランジアン構成法を考える。破れた対称性は Lie 群 G/H で特徴付けられるはずである。まず, $\text{Lie}(G/H) \cong \mathfrak{g}/\mathfrak{h}$ に注意する^{*17}。このとき $\mathfrak{g}/\mathfrak{h}$ の基底を $X^A + \mathfrak{h}$ $^w/$ $A = 1, \dots, \dim G - \dim H$ と書くと, $X^A \in \mathfrak{g} \setminus \mathfrak{h}$ が \mathfrak{g} において線型独立であるように選べるから, T^A のうち \mathfrak{h} に属さないものとしてすることができる。命題 2.6 より可換図式

$$\begin{array}{ccc} \mathfrak{g} & \xrightarrow{T_{1_G} p} & \text{Lie}(G/H) \cong \mathfrak{g}/\mathfrak{h} \\ \downarrow \exp_G & & \downarrow \exp_{G/H} \\ G & \xrightarrow{p} & G/H \end{array}$$

が成り立つから, 左剰余類 $gH \in G/H$ の代表元として

$$\exp_G(i\pi_A(x)X^A) \in G$$

を選ぶことができる^{*18}。この $\dim G - \dim H$ 成分場 $\pi: M \rightarrow \text{Lie}(G/H)$ のことを **NG ボソン場**と呼ぶ。このとき, 大域的な $\forall g \in G$ の作用に応じた場 π の変換 $\pi \mapsto \pi'$ は

$$\exp_G(i\pi_A(x)X^A) H \mapsto g \exp_G(i\pi_A(x)X^A) H =: \exp_G(i\pi'_A(x)X^A) H$$

^{*17} 標準的射影 $p: G \rightarrow G/H$ について $T_{1_G} p: \mathfrak{g} \rightarrow \text{Lie}(G/H)$ は全射であるが, $X \in \mathfrak{h} \iff T_{1_G} p(X) = T_0(p \circ \exp_G) \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \right) = 0$ なので $\mathfrak{h} \subset \text{Ker } T_{1_G} p$ がわかり, 次元を考えると $\text{Ker } T_{1_G} p = \mathfrak{h}$ が言える。よって準同型定理から $\mathfrak{g}/\mathfrak{h} \cong \text{Lie}(G/H)$ である。

^{*18} 厳密には \exp_G が全射とは限らないので, これは多様体 G/H の単位元 H 近傍のチャート $(U, (\pi_A))$ だと考えるべきである。

となるから、顕にはある $h(g, \pi) \in H$ を使って

$$\exp_G(\mathrm{i}\pi'_A(x)X^A) = g \exp_G(\mathrm{i}\pi_A(x)X^A) h(g, \pi) \quad (3.3.15)$$

と書くことができる。 $g \in H$ のときは任意の π について

$$\exp_G(\mathrm{i}\pi'_A(x)X^A) H = \exp_G(\mathrm{i}\pi_A(x)X^A) H$$

でなくてはならないから $h(g, \pi) = g^{-1}$ であり、(3.3.15) を $0 \in \mathfrak{h}$ において微分することで $\pi(x)$ が

$$\pi'(x) = \mathrm{Ad}(g)(\pi(x))$$

なる線形変換を受けることがわかる。一方で $g \in G \setminus H$ のときは変換則 (3.3.15) は $\pi(x)$ について非線形である。

NG ボゾン場の項を含むラグランジアンは、 G -不変でなくてはならない。そのためには **Maurer-Cartan 形式** $\theta \in \Omega^1(G; \mathfrak{g})$ を使う。これを C^∞ 写像 $\xi := \exp_G(\mathrm{i}\pi(-)): \mathcal{M} \rightarrow G$ で引き戻すことで左不変な $\xi^*\theta \in \Omega^1(\mathcal{M}; \mathfrak{g})$ を得る。 \mathfrak{h} 成分と $\mathfrak{g} \setminus \mathfrak{h}$ 成分に分離して

$$\xi^*\theta = \underbrace{\xi^*\theta_\parallel}_{\in \mathfrak{h}} + \underbrace{\xi^*\theta_\perp}_{\in \mathfrak{g} \setminus \mathfrak{h}}$$

と書く。行列 Lie 群の場合に成分表示を求めると

$$\xi^*\theta|_x(\partial_\mu) = \theta_{\xi(x)}(T_x \xi(\partial_\mu)) = \xi(x)^{-1} \partial_\mu \xi(x)$$

である。変換則 (3.3.15) から、 $\forall g \in G$ に関する大域的な変換について

$$\xi(x)^{-1} \partial_\mu \xi(x) \mapsto h^{-1}(g, \pi) \xi(x)^{-1} \partial_\mu \xi(x) h(g, \pi) + \underbrace{h(g, \pi)^{-1} \partial_\mu h(g, \pi)}_{\in \mathfrak{h}}$$

となる。 i.e. $\mathrm{Tr}(\xi^*\theta_\perp) \in \Omega^1(M)$ が NG ボゾン場の変換 (3.3.15) について整合的である。 よって微分の次数が 2 次の Lagrangian が

$$\mathcal{L}_{\mathrm{NGB}} := -\frac{1}{2} \mathrm{Tr}(\xi^*\theta_\perp \wedge \star \xi^*\theta_\perp)$$

で与えられる^{*19}。低エネルギーの時は π の最低次までとる。

$$\begin{aligned} \xi(x)^{-1} \partial_\mu \xi(x) &= \frac{1 - e^{-\mathrm{i} \mathrm{ad}(\pi(x))}}{\mathrm{i} \mathrm{ad}(\pi(x))} (\partial_\mu \pi(x)) \\ &= \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-\mathrm{i})^n}{(n+1)!} \mathrm{ad}(\pi(x))^n (\partial_\mu \pi(x)) \\ &= \partial_\mu \pi(x) - \frac{\mathrm{i}}{2!} [\pi(x), \partial_\mu \pi(x)] + \mathcal{O}(\pi^2 \partial_\mu \pi) \end{aligned}$$

なので

$$\mathcal{L}_{\mathrm{NGB}} = -\frac{1}{2} \partial_\mu \pi_A \partial^\mu \pi_B \mathrm{Tr}(X^A X^B)$$

^{*19} このウェッジ積は普通のものではなく、 $\omega = \omega_A T^A$, $\eta = \eta_A T^A$ と展開して $\omega \wedge \eta := \frac{1}{2} \omega_A \wedge \eta_B [T^A, T^B] \in \Omega^{p+q}(M; \mathfrak{g})$ と定義した。

である。 $g^{AB} := \text{Tr}(X^A X^B)$ は \mathfrak{g} の規格化条件にもよるが、多様体 G/H の計量テンソルになっている。

次に物質場との結合を記述する方法を考える。物質場 ψ の値域は破れていない対称性 H の既約表現 $\rho_H: H \rightarrow \text{GL}(\mathcal{H})$ の表現空間 \mathcal{H} だと考えて良い。 $\forall g \in G$ による変換則は (3.3.15) の $h(g, \pi) \in H$ を使って

$$\psi(x) \mapsto \rho_0(h(g, \pi)^{-1})(\psi(x))$$

と定義すると、前述の議論から $g = h \in H$ のときは $\psi \mapsto \rho_0(h)(\psi)$ と変換するので整合的である。 G の既約表現 $\rho: G \rightarrow \text{GL}(\mathcal{H}_{\text{ext}})$ であって、 H の表現と見做して既約表現の直和に分解した際に ρ_0 を直和因子の 1 つに持つようなものを与えたとき、標準的包含 $\mathcal{H} \hookrightarrow \mathcal{H}_{\text{ext}}$ によって ψ を送った先を $\hat{\psi}$ とおくと、新しい場

$$\chi(x) := \rho(\xi(\pi))(\hat{\psi}(x))$$

は、 $\forall g \in G$ による大域的変換の下で

$$\begin{aligned} \chi(x) &\mapsto \rho(g\xi(\pi)h(g, \pi))(\widehat{\rho_0(h(g, \pi)^{-1})(\psi)(x)}) \\ &= \rho(g) \circ \rho(\xi(\pi)) \circ \rho(h(g, \pi)) \circ \rho(h(g, \pi))^{-1}(\hat{\psi}(x)) \\ &= \rho(g)(\chi(x)) \end{aligned}$$

の変換を受ける。 ψ をそのまま扱うよりも $\chi: \mathcal{M} \rightarrow \mathcal{H}_{\text{ext}}$ について G -不変な Lagrangian を書き下す方が簡単であり、 χ は NGB と物質場の相互作用も記述してくれる。最後に、これまで大域的対称性だと思っていた群 G の作用を局所的対称性にするために背景ゲージ場を導入する (**ゲージ化**)。そのためには Maurer-Cartan 形式の ∂_μ を共変微分に置き換えれば良く、NGB と背景ゲージ場との結合はそれで決まる。あからさまには

$$\xi(x)^{-1}(\partial_\mu + A_\mu(x))\xi(x)$$

にすると言うことである。 $A_{\mu A} T^A$ と展開すると

$$\begin{aligned} \xi(x)^{-1} A_\mu(x) \xi(x) &= A_{\mu A}(x) \text{Ad}(\exp_G(-i\pi(x)))(T^A) \\ &= A_{\mu A}(x) \exp_{\text{GL}(\mathfrak{g})}(-i\pi_B(x) \text{ad}(T^B))(T^A) \\ &= A_{\mu A}(x) \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(-i)^n}{n!} \pi_{B_1}(x) \cdots \pi_{B_n}(x) \text{ad}(T^{B_1}) \circ \cdots \circ \text{ad}(T^{B_n})(T^A) \\ &= A_{\mu A}(x) + \mathcal{O}(\pi) \end{aligned}$$

となるので、 π の最低次では Maurer-Cartan 形式の成分

$$\partial_\mu \pi + A_\mu$$

と書かれる。よってゲージ変換 $A \mapsto A + d\lambda_0$ は NG ボゾンに $\pi + \lambda_0$ のシフトを引き起こす。

余談だが、定理 3.1 の Lorentz 共変性の条件 (1) を外すと話はややこしくなる。まず、波数の小さいところにおいて分散関係が奇数幂であるような NG モードを **Type-I**、偶数幂で書けるような NG モードを **Type-II** と呼ぶ [18]。そして

- 破れた対称性の個数を $N_{\text{BG}} := \dim G - \dim H$
- NG モードの総数を N_{NGB}
- Type-I, Type-II の個数をそれぞれ $N_{\text{I}}, N_{\text{II}}$

とおこう．[18] による結果は以下の通りである：

定理 3.2: Nielsen-Chadha

$$N_{\text{I}} + 2N_{\text{II}} \geq N_{\text{BG}}$$

証明 ■

さらに，[19] によって以下が示された：

定理 3.3: Watanabe-Murayama

$\Omega := \int_{\Sigma} d^D x$ とおき， $\rho_{AB} := \lim_{\Omega \rightarrow \infty} \frac{-i}{\Omega} \langle 0 | [Q_A, Q_B] | 0 \rangle$ と定義する．このとき以下が成り立つ：

$$N_{\text{BG}} - N_{\text{NGB}} = \frac{1}{2} \text{rank } \rho$$

証明 ■

3.3.4 高次対称性の自発的破れ

この小節と次の小節では時空 \mathcal{M} は境界を持たないと仮定する^{*20}．0 次対称性の場合と同様に， p 次対称性の自発的破れを議論することができる． p -form symmetry の場合，トロポジカル演算子は $p+1$ -form 背景ゲージ場と等価であった．0-form の場合からの類推で，NG ボゾン場は背景 $p+1$ -form ゲージ場のゲージ変換によってシフトするはずだが， $p+1$ -form ゲージ場 B_{p+1} のゲージ変換は p -form Λ_p により $B_{p+1} \mapsto B_{p+1} + d\Lambda_p$ の形をしているので，NG ボゾン場は p -form である．

p -form symmetry の秩序変数は荷電物体の真空期待値であり，一般に $\mathcal{C}^{(p)} \subset \mathcal{M}$ に依存する何らかの関数 $F(\mathcal{C}^{(p)})$ を使って

$$\langle V(\mathcal{C}^{(p)}) \rangle \sim e^{-F(\mathcal{C}^{(p)})}$$

の振る舞いをする．SSB を特徴づける典型的な振る舞いは

$$\lim_{\text{vol}(\mathcal{C}^{(p)}) \rightarrow \infty} \text{Re} \left[\frac{F(\mathcal{C}^{(p)})}{\text{vol}(\mathcal{C}^{(p)})} \right] \begin{cases} < \infty, & \text{SSB} \\ = \infty, & \text{unbroken} \end{cases}$$

というものである．SSB が起こったと言うのは，荷電演算子を

$$\hat{V}(\mathcal{C}^{(p)}) := e^{-c \int_{\mathcal{C}^{(p)}} \star_{\mathcal{C}^{(p)}} 1} V(\mathcal{C}^{(p)})$$

と正則化することで

$$\lim_{\text{vol}(\mathcal{C}^{(p)}) \rightarrow \infty} \langle V(\mathcal{C}^{(p)}) \rangle \neq 0$$

^{*20} 境界がある場合の取り扱い [20] に書いてある．

を充たすようにできると言う意味である。

演算子形式ではどうなるのだろうか？ (3.3.12) の素朴な一般化は

$$\left\langle \left[i\hat{Q}(\mathcal{M}^{(D-p)}), V(\mathcal{C}^{(p)}) \right] \right\rangle$$

であるが、これは $\mathcal{M}^{(D-p)}, \mathcal{C}^{(p)}$ が共に閉多様体だと微妙なところがある [20].

[20, p.5-6] に倣って、系が並進対称性を持つ場合にギャップレスな励起が存在することをざっと確認しよう。演算子形式で議論するので、時間一定面 $\mathcal{M}^{(D)} \subset \mathcal{M}$ を 1 つ固定し、微妙なことが起こらないように $\mathcal{M}^{(D-p)} \subset \mathcal{M}^{(D)}$ が境界を持つとする。保存則 $d \star j = 0$ を充たすカレント $\star j$ および $\mathcal{M}^{(D)}$ に関するデルタ関数形式 $\delta^D(\mathcal{M}^{(D-p)})$ を使って $Q(\mathcal{M}^{(D-p)}) = \int_{\mathcal{M}^{(D)}} \star j \wedge \delta^D(\mathcal{M}^{(D-p)})$ と書ける。並進対称性から $\langle 0 | \star \hat{j} \wedge \delta^D(\mathcal{M}^{(D-p)})(x) | n \rangle = e^{ip_n \cdot x} \langle 0 | \star \hat{j} \wedge \delta^D(\mathcal{M}^{(D-p)})(0) | n \rangle$ が成り立つので

$$\begin{aligned} & \left\langle \left[i\hat{Q}(\mathcal{M}^{(D-p)}), V(\mathcal{C}^{(p)}) \right] \right\rangle \\ &= i \sum_n (2\pi)^D \delta^D(\mathbf{p}) \left(\langle 0 | \star \hat{j} \wedge \delta^D(\mathcal{M}^{(D-p)})(0) | n \rangle \langle n | V(\mathcal{C}^{(p)}) | 0 \rangle e^{-iE_n x^0} \right. \\ & \quad \left. - \langle 0 | V(\mathcal{C}^{(p)}) | n \rangle \langle n | \star \hat{j} \wedge \delta^D(\mathcal{M}^{(D-p)})(0) | 0 \rangle e^{iE_n x^0} \right) \end{aligned}$$

が言える。一方で左辺を $x^0 = t$ 方向に微分すると、保存則および Stokes の定理から

$$\begin{aligned} \partial_0 \left\langle \left[i\hat{Q}(\mathcal{M}^{(D-p)}), V(\mathcal{C}^{(p)}) \right] \right\rangle &= \int_{\mathcal{M}^{(D-p)}} \left\langle \left[\partial_0 \star j, V(\mathcal{C}^{(p)}) \right] \right\rangle \\ &= - \int_{\partial \mathcal{M}^{(D-p)} \subset \partial \mathcal{M}^{(D)}} \left\langle \left[\star_{\mathcal{M}^{(D)}} j, V(\mathcal{C}^{(p)}) \right] \right\rangle \end{aligned}$$

となる。次元を数えることでいつでも $\mathcal{C}^{(p)} \cap \partial \mathcal{M}^{(D-p)} = \emptyset$ にできることがわかるので結局右辺は 0 だとわかる。よってもし $\left\langle \left[i\hat{Q}(\mathcal{M}^{(D-p)}), V(\mathcal{C}^{(p)}) \right] \right\rangle \neq 0$ ならば $\mathbf{p} = 0$ のときに $E_n = 0$ となるような n が存在する。

【例 3.3.3】 3 + 1 次元の Yang-Mills 理論

【例 3.3.4】 U(1) ゲージ理論

3.3.5 高次対称性の Coleman-Mermin-Wagner の定理

通常の Coleman-Mermin-Wagner の定理は、連続的 0 次対称性が 1 + 1 次元以下では自発的に破れないことを主張する。これは p 次対称性に拡張することができる：

定理 3.4: 高次対称性についての Coleman-Mermin-Wagner の定理

$D + 1$ 次元時空において、Lie 群 G で特徴付けられる $p \geq D - 1$ 次対称性は自発的に破れない。

証明 より詳細な扱いは [20, p.23] を参照。ここではとても雑に示す。

$D+1$ 次元 Euclid 時空 \mathcal{M} の自由かつ massless な p -form 場（これは p -form NG ボゾン場のつもりである） $B_p \in \Omega^p(\mathcal{M})$ の理論

$$S = \frac{1}{2} \int_{\mathcal{M}} dB_p \wedge \star dB_p$$

を考える． B_p の 2 点関数の長距離における振る舞いを見る．そのためには参照点を 1 つ固定し，その点を原点に持つ $D+1$ 次元極座標 $(r, \theta^1, \dots, \theta^D)$ を r が十分大きいところととる．このときの Green 関数の r 依存性を見ればよい：

$$d \star dG_p(r, \theta^\mu) = 0$$

外微分したときに $\partial_r dr \wedge$ が生き残るのは $d\theta^{\mu_1} \wedge \dots \wedge d\theta^{\mu_p}$ の項のみである．また，自然基底の規格化のために $r d\theta^\mu$ を考えないといけないので，結局 p -form の

$$G_p^{\text{ang}}{}_{\mu_1, \dots, \mu_p} r^p d\theta^{\mu_1} \wedge \dots \wedge d\theta^{\mu_p}$$

の部分を見ないと意味がない．よって

$$\frac{1}{r^{D+1-p}} \partial_r \left(r^{D+1-(p+1)} \frac{1}{r^p} \partial_r (r^p G(r)) \right) = 0$$

ということであり， $G(r) \sim r^{-(d-p-1)}$ である．このことから， $d-p-1 > 0$ でないと 2 点関数が $r \rightarrow \infty$ で発散することになり， p -form NG ボゾン場が ill-defined である．i.e. $p \geq D-1$ -form symmetry は自発的に破れない．

■

3.3.6 対称性のアノマリー

アノマリー^{*21}には，大別して 3 種類ある [22]：

ゲージアノマリー

元の理論 $S[\psi]$ にゲージ化 $\partial_\mu \mapsto \partial_\mu + a_\mu$ の操作を施して得られた理論 $S_{\text{gauged}}[\psi, a]$ の^{*22}分配関数

$$Z_{\text{gauged}} = \int [da] \int [d\psi] e^{-S_{\text{gauged}}[\psi, a] - S_{\text{kin}}[a]} =: \int [da] Z[A] e^{-S_{\text{kin}}[a]}$$

について，ある $g: \mathcal{M}^{(D+1)} \rightarrow G$ が存在してゲージ変換 $a \mapsto a^g := g^{-1} a g + g^{-1} dg$ の下で $Z[a] \neq Z[a^g]$ となること．このとき理論は矛盾している．と言うのも，汎函数積分 $\int [dA]$ が ill-defined になるからである．

't Hooft アノマリー

元の理論 $S[\psi]$ にゲージ化 $\partial_\mu \mapsto \partial_\mu + A_\mu$ の操作を施して得られた理論 $S_{\text{gauged}}[\psi, A]$ について

$$Z[A] := \int [d\psi] e^{-S_{\text{gauged}}[\psi, A]}$$

^{*21} 訳語だと対称性の量子的破れと呼ぶこともある [21]．

^{*22} ゲージ場がダイナミカルなときは a, b, \dots で，単に外場であるときは A, B, \dots で書くことにする．

と定義したとき、ある $g \in G$ が存在してゲージ変換 $A \mapsto A^g := g^{-1}Ag + g^{-1}dg$ の下で $Z[A] \neq Z[A^g]$ となること。 A は単なる外場なので、理論が矛盾したわけではない。 また、 $Z[0] = Z$ となる。

今、 $Z_{UV}[A]$ が繰り込み群変換の下で $Z_{IR}[A]$ に流れるとする。 このとき、 のちに見るようにアノマリーは 1 つ次元が上の TQFT で記述されるが、 TQFT は繰り込み群変換の下で不変なので、 両者のアノマリーは一致していなくてははいけない。 つまり、 理論 Z_{UV} が繰り込み群変換で Z_{IR} へ流れるための必要条件は、 両者で 't Hooft アノマリーが一致することなのである。

ABJ アノマリー (Adler Bell Jackiw anomaly)

ゲージ群 G についてゲージアノマリーを持たない理論

$$Z = \int [da] \int [d\psi] e^{-S[\psi, a]} =: \int [da] Z[a]$$

が別の Lie 群 H についても大域的対称性を持っているとき、 外場 A を導入して H 対称性をゲージ化して

$$Z[a, A] = \int [d\psi] e^{-S[\psi, a, A]}$$

を得るが、 この新しく加えた A についてゲージ変換 $A \mapsto A^h$ を施したときに $Z[a, A^h] \neq Z[a, A]$ となることである。 摂動論的には、 $2n$ 次元の理論が持つ摂動アノマリーであって、 対応する $n+1$ 角形の Feynman ダイアグラムの外線のうち 1 本が外場で、 残りの n 本がダイナミカルなゲージ場であるようなものである。 ABJ アノマリーの場合もまた、 理論が矛盾しているわけではない。

ABJ アノマリーは Noether カレントの非保存と等価である。

$$S[\psi, a] := \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} d^{D+1}x \bar{\psi} \gamma^\mu (\partial_\mu + a_\mu) \psi$$

を考える。 これが G によるゲージ変換以外に、 H による大域的対称性 $S[\psi, a] = S[\psi^h, a]$ を持っているとする。 このとき $h: \mathcal{M}^{(D+1)} \rightarrow H$ による変換 $\rho(h)(\psi)$ を摂動的に扱い $h \sim 1 + \epsilon$ と思うと、

$$S[\psi^h, a] = S[\psi, a] - \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} d^{D+1}x \epsilon \partial_\mu (\bar{\psi} \gamma^\mu \psi)$$

になる。 ここで、 経路積分において測度が $[d\bar{\psi}^h d\psi^h] = J[d\bar{\psi} d\psi]$ と変換するならば

$$Z[a] = \int [d\bar{\psi}^h d\psi^h] e^{-S[\psi^h, a]} = J e^{-S[\psi, a]} e^{\int d^{D+1}x \partial_\mu j^\mu} \int [d\bar{\psi} d\psi] e^{-S[\psi, a]} e^{\int d^{D+1}x \partial_\mu j^\mu}$$

であり、 $J = e^{\int d^{D+1}x \epsilon \mathbf{A}}$ と書くと

$$\partial_\mu j^\mu = \mathbf{iA}$$

が導かれるのだった (Fujikawa の方法)。 一方、 大域的対称性 H をゲージ化して

$$S[\psi, a, A] := \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} d^{D+1}x \bar{\psi} \gamma^\mu (\partial_\mu + a_\mu + A_\mu) \psi$$

にする。 ゲージ不変性から $S[\psi^h, a, A^h] = S[\psi, a, A]$ なので、

$$S[\psi^h, a, A] = S[\psi^h, a, A^h] - \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} d^{D+1}x \epsilon \partial_\mu (\bar{\psi} \gamma^\mu \psi)$$

である。ABJ アノマリーは

$$\begin{aligned} Z[a, A^h] &= e^{i \int d^{D+1} \epsilon B} Z[a, A] \\ \iff \int [d\bar{\psi}^h d\psi^h] e^{-S[\psi^h, a, A^h]} &= e^{i \int d^{D+1} \epsilon B} \int [d\bar{\psi} d\psi] e^{-S[\psi, a, A]} \end{aligned}$$

を意味するから,

$$\partial_\mu j^\mu = -iB$$

となる。

Lie 群 G で特徴づけられる 0-form symmetry の場合を考える。on shell な保存カレントを 't Hooft アノマリーの意味で 1-form 背景ゲージ場 A_1 に結合させることができる。このとき、ゲージ場はダイナミカルでないので、分配関数は

$$Z[A_1] = \int [d\psi] e^{-S[\psi, A_1]}$$

の形になっている。この 0-form symmetry がアノマリーを持つとは、ゲージ変換 $A_1 \mapsto A_1 + d\lambda_0$ の下で分配関数が不変にならないことである、と定義しよう。記号的には

$$Z[A_1 + d\lambda_0] = e^{i \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} \mathcal{A}[A_1, \lambda_0]} Z[A_1]$$

ということである。ここで、この位相 $\mathcal{A}[A_1, \lambda_0]$ は $D+2$ 次元時空の TQFT の境界からの寄与だと考えてみよう^{*23}：

$$e^{i \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} \mathcal{A}[A_1, \lambda_0]} = e^{i \int_{\partial \mathcal{N}^{(D+2)}} \mathcal{A}[A_1, \lambda_0]} = e^{i \int_{\mathcal{N}^{(D+2)}} d\mathcal{A}[A_1, \lambda_0]}$$

つまり、 $d\mathcal{A}[A_1, \lambda_0]$ を $\hat{\mathcal{A}}[A_1 + d\lambda_0] \in \Omega^{D+2}(\mathcal{N}^{(D+2)})$ と見做すのである。すると、元の理論の分配関数を

$$\hat{Z}[A_1] := Z[A_1] e^{-i \int_{\mathcal{N}^{(D+2)}} \hat{\mathcal{A}}[A_1]}$$

と正則化すれば、直上で定義した意味でのアノマリーを相殺できるのである。

【例 3.3.5】カイラルアノマリー

カイラルアノマリーを Fujikawa 法で計算した結果は

$$\mathcal{A}[A_1, \lambda_0] = \kappa \lambda_0 \frac{F_2 \wedge F_2}{8\pi^2}$$

であるが,

$$\hat{\mathcal{A}}[A_1] = \kappa A_1 \wedge \frac{F_2 \wedge F_2}{8\pi^2}$$

^{*23} この仮説は、フェルミオン系においては数学的に証明されている [23]

とすれば

$$\begin{aligned}\widehat{Z}[A_1 + d\lambda_0] &= Z[A_1] e^{i\kappa \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} \lambda_0 \frac{F_2 \wedge F_2}{8\pi^2}} e^{-i\kappa \int_{\mathcal{N}^{(D+2)}} (A_1 + d\lambda_0) \wedge \frac{F_2 \wedge F_2}{8\pi^2}} \\ &= \widehat{Z}[A_1] e^{\kappa \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} \lambda_0 \frac{F_2 \wedge F_2}{8\pi^2} - i\kappa \int_{\partial \mathcal{N}^{(D+2)} = \mathcal{M}^{(D+1)}} \lambda_0 \frac{F_2 \wedge F_2}{8\pi^2}} \\ &= \widehat{Z}[A_1]\end{aligned}$$

となり、アノマリーが相殺されている。

しかるに、全てのゲージ変換について分配関数の不変性を調べるのは一般には難しい。そこで、アノマリーの定義を数学的により扱いやすい形に書き直そう [22, p.41]。まず、アノマリー流入の仮説から出発する：

仮説 3.1: anomaly inflow

$d = D+1$ 次元時空 $\mathcal{M}^{(d)}$ の上の任意のゲージ場の理論 $Z[A; \mathcal{M}^{(d)}]$ を与える。このとき、ある $\mathcal{N}^{(d+1)}$ の上の **TQFT** $S^{\text{top}}[A; \mathcal{N}^{(d+1)}]$ が存在して、任意の $d+1$ 次元時空 $\mathcal{N}^{(d+1)}$ であって $\partial \mathcal{N}^{(d+1)} = \mathcal{M}^{(d)}$ を充たすものについて

$$\widehat{Z}[A; \mathcal{M}^{(d)}, \mathcal{N}^{(d+1)}] := Z_{\mathcal{M}^{(d)}}[A] e^{-i S^{\text{top}}[A; \mathcal{N}^{(d+1)}]}$$

で定義される理論がゲージ不変であるようにできる。

ここから、 d 次元のゲージ場の理論の分配関数をむしろ初めから $\widehat{Z}[A; \mathcal{M}^{(d)}, \mathcal{N}^{(d+1)}]$ として定義する。

定義 3.10: アノマリー

理論 $\widehat{Z}[A; \mathcal{M}^{(d)}, \mathcal{N}^{(d+1)}]$ がアノマリーを持つとは、ある 2 つの異なる $d+1$ 次元時空 $\mathcal{N}_1^{(d+1)}, \mathcal{N}_2^{(d+1)}$ であって $\partial \mathcal{N}_1^{(d+1)} = \partial \mathcal{N}_2^{(d+1)} = \mathcal{M}^{(d)}$ を充たすものが存在して

$$J[A; \mathcal{N}_1^{(d+1)}, \mathcal{N}_2^{(d+1)}] := \frac{\widehat{Z}[A; \mathcal{M}^{(d)}, \mathcal{N}_2^{(d+1)}]}{\widehat{Z}[A; \mathcal{M}^{(d)}, \mathcal{N}_1^{(d+1)}]} \neq 1$$

が成り立つことを言う。

定義 3.11: IFT

TQFT $\mathcal{Z}: \mathbf{Cob}_{d+1} \rightarrow \mathbf{Hilb}$ が **IFT** (invertible field theory) であるとは、 $\forall \Sigma^{(d)} \in \text{Ob}(\mathbf{Cob}_{d+1})$ について

$$\dim_{\mathbb{C}} \mathcal{Z}(\Sigma^{(d)}) = 1$$

が成り立つことを言う。

仮説 3.1 において, $S^{\text{top}}[A; \mathcal{N}^{(d+1)}]$ は TQFT であった. 特に IFT であることを仮定すると, アノマリーは

$$\begin{aligned} J[A; \mathcal{N}_1^{(d+1)}, \mathcal{N}_2^{(d+1)}] &= \frac{\widehat{Z}[A; \mathcal{M}^{(d)}, \mathcal{N}_2^{(d+1)}]}{\widehat{Z}[A; \mathcal{M}^{(d)}, \mathcal{N}_1^{(d+1)}]} \\ &= (e^{iS^{\text{top}}[A; \mathcal{N}_1^{(d+1)}]})^\dagger e^{iS^{\text{top}}[A; \mathcal{N}_2^{(d+1)}]} \\ &= \langle \mathcal{Z}(\mathcal{N}_1^{(d+1)}) | \mathcal{Z}(\mathcal{N}_2^{(d+1)}) \rangle \\ &= \mathcal{Z}((- \mathcal{N}_1^{(d+1)}) \cup_{\partial \mathcal{N}^{(d+1)}} \mathcal{N}_2^{(d+1)}) \end{aligned}$$

となる. i.e. $\mathcal{M}^{(d)}$ のアノマリーはある $d+1$ 次元の IFT $\mathcal{Z}: \mathbf{Cob}_{d+2} \rightarrow \mathbf{Hilb}$ の分配関数である. この事実を **バルク-エッジ対応** と言う. 結局, アノマリーを列挙する問題は, $d+1$ 次元の IFT を列挙する問題に帰着されたと言うことである.

さらに, 次の有名な予想がある [24]:

予想 3.1: Freed-Hopkins の予想

$d+1$ 次元 IFT の空間の群構造は, $d+2$ 次元の bordism 群の Anderson 双対

$$(I_{\mathbb{Z}}\Omega)^{d+2}$$

により与えられる.

3.3.7 高次対称性のアノマリー

高次対称性に関しても全く同様にアノマリーを判定できる. つまり, p -form カレントを背景ゲージ場と結合させてゲージ変換を施した際の分配関数の変化が

$$Z[A_{p_i} + d\Lambda_{p_i-1}] = Z[A_{p_i}] e^{i \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} \mathcal{A}[A_{p_i}, \Lambda_{p_i-1}]}$$

となり, $\mathcal{A}[A_{p_i}, \Lambda_{p_i-1}] \neq 0$ ならば理論はアノマリーを持つと言う. 特に $\mathcal{A}[A_{p_i}, \Lambda_{p_i-1} = 0 \forall i] = 0$ ならば **Hooft アノマリー**, そうでないならば **ABJ 型のアノマリー**を持つと言う.

【例 3.3.6】 p -form $U(1)$ ゲージ理論のアノマリー

作用が

$$S[A_p] = \frac{1}{2g^2} \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} F_{p+1} \wedge \star F_{p+1}$$

で書かれる p -form $U(1)$ ゲージ場 A_p の理論を考えよう. $U(1)$ -ゲージ変換は $A_p \mapsto A_p + d\Lambda_{p-1}$ と書け, 運動方程式と Bianchi 恒等式はそれぞれ

$$\begin{aligned} d \star F_{p+1} &= 0, \\ dF_{p+1} &= 0 \end{aligned}$$

となり、これらに対応して2つの保存カレント

$$\begin{aligned}\star J^{(e)} &:= \frac{1}{g^2} \star F_{p+1} \\ \star J^{(m)} &:= \frac{1}{2\pi} F_{p+1}\end{aligned}$$

がある．背景ゲージ場 $B_{p+1}^{(e)}$, $B_{D-p}^{(m)}$ と結合させよう：

$$S[A_p, B_{p+1}^{(e)}, B_{D-p}^{(m)}] = \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} \frac{1}{2g^2} (F_{p+1} - B_{p+1}^{(e)}) \wedge \star (F_{p+1} - B_{p+1}^{(e)}) + \frac{i}{2\pi} \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} F_{p+1} \wedge B_{D-p}^{(m)}$$

ここで背景ゲージ場のゲージ変換 $\delta B_{p+1}^{(e)} = \Lambda_{p+1}^{(e)} \in B^{p+1}(\mathcal{M}^{(D+1)}; \mathbb{Z})$ を施す^b：

$$\begin{aligned}S[A_p, B_{p+1}^{(e)} + \Lambda_{p+1}^{(e)}, B_{D-p}^{(m)}] \\ = S[A_p, B_{p+1}^{(e)}, B_{D-p}^{(m)}] + \frac{i}{2\pi} \int_{\mathcal{M}^{(D+1)}} \Lambda_{p+1}^{(e)} \wedge B_{D-p}^{(m)}\end{aligned}$$

この 't Hooft アノマリーは、アノマリー流入

$$\hat{A}[B_{p+1}^{(e)}, B_{D-p}^{(m)}] := \frac{i}{2\pi} B_{p+1}^{(e)} \wedge dB_{D-p}^{(m)}$$

により相殺される．と言うのも、

$$\begin{aligned}\int_{\mathcal{N}^{(D+2)}} \hat{A}[B_{p+1}^{(e)} + \Lambda_{p+1}^{(e)}, B_{D-p}^{(m)}] &= \int_{\mathcal{N}^{(D+2)}} \hat{A}[B_{p+1}^{(e)}, B_{D-p}^{(m)}] + \frac{i}{2\pi} \int_{\mathcal{N}^{(D+2)}} \Lambda_{p+1}^{(e)} \wedge dB_{D-p}^{(m)} \\ &= \int_{\mathcal{N}^{(D+2)}} \hat{A}[B_{p+1}^{(e)}, B_{D-p}^{(m)}] + (-1)^{p+1} \frac{i}{2\pi} \int_{\partial\mathcal{N}^{(D+2)}=\mathcal{M}^{(D+1)}} \Lambda_{p+1}^{(e)} \wedge B_{D-p}^{(m)}\end{aligned}$$

となるので、分配関数を

$$\hat{Z}[B_{p+1}^{(e)}, B_{D-p}^{(m)}] := Z[B_{p+1}^{(e)}, B_{D-p}^{(m)}] e^{(-1)^p \int_{\mathcal{N}^{(D+2)}} \hat{A}[B_{p+1}^{(e)}, B_{D-p}^{(m)}]}$$

と正則化すれば良い．

^a この理論は **p-form electrodynamics** と呼ばれる．

^b $B^\bullet(\mathcal{M}^{(D+1)}) := \text{Im}(d : \Omega^{\bullet-1}(\mathcal{M}^{(D+1)}) \rightarrow \Omega^\bullet(\mathcal{M}^{(D+1)}))$ はバウンダリー．

3.4 離散的な高次対称性

離散群で特徴づけられる対称性は、Lie 群の場合と異なり、必ずしも保存カレントが存在しない．そのようなときであっても**トロポジカル演算子**および背景ゲージ場を定義することができる．

3.4.1 離散的ゲージ理論

構造群 G が離散群の場合のゲージ理論を、具体例によって雑に導入する。主束による構成を拡張して一般論を展開することもできる。

【例 3.4.1】 \mathbb{Z}_N ゲージ理論

\mathbb{Z}_N は $U(1)$ の離散部分群なので、 $U(1)$ ゲージ理論の枠組みをそのまま使うことができる。

主 $U(1)$ 束 P の接続形式 $\omega \in \Omega^1(P; \mathfrak{g})$ が \mathbb{Z}_N 接続であるとは、そのホロノミー群が $\forall u \in P$ において $\text{Hol}_u(P, \omega) \subset \mathbb{Z}_N$ になっていることを言う。補題 2.7 より、これはゲージ場 $A \in \Omega(U; \mathfrak{g})$ により局所的に

$$\forall u \in P, \forall \gamma \in \Omega_{\pi(u)}, \exp \left(i \int_{\gamma} A \right) \in \mathbb{Z}_N$$

とかける。

付録 A

結び目理論入門

定義 A.1: 結び目・絡み目

- **結び目** (knot) とは, 空間対 (S^3, S^1) であって S^1 が S^3 の滑らかな部分多様体になっているもののこと.
- n 成分**絡み目** (link) とは, 空間対 $(S^3, \underbrace{S^1 \amalg \cdots \amalg S^1}_n)$ であって $S^1 \amalg \cdots \amalg S^1$ が S^3 の滑らかな部分多様体になっているもののこと. n のことを**成分数**と呼ぶ.

定義 A.2: 結び目の同値

結び目 K_1, K_2 を与える. 以下の 2 つの定義は同値である.

- S^3 の向きを保つ自己同相写像 φ が存在して $\varphi(K_1) = K_2$ を満たすとき, K_1 と K_2 は**同値**であるという.
- S^3 の自己同相写像の族 $\{h_t: S^3 \rightarrow S^3\}_{t \in [0, 1]}$ が存在するとき, K_1 と K_2 は**全同位同値** (ambient isotopic) であるという:
 - $H: S^3 \times [0, 1] \rightarrow S^3, (x, t) \mapsto h_t(x)$ は連続写像
 - $h_0 = \text{id}_{S^3}$
 - $h_1(K_1) = K_2$

付録 B

ベクトル場の話

C^∞ 多様体 M 上の C^∞ 関数全体の集合のことを $C^\infty(M)$ と書く.

C^∞ 多様体の 1 つの極大 C^∞ アトラスを C^∞ 構造 (smooth structure)^{*1} と呼ぶことにする. 集合 M の上に C^∞ 構造を与えるには, 例えば次のようにすればよい [6, p.21, Lemma 1.35]:

補題 B.1: C^∞ 構造の構成

- 集合 M
- M の部分集合族 $\{U_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$
- 写像の族 $\{\varphi_\lambda: U_\lambda \rightarrow \mathbb{R}^n\}_{\lambda \in \Lambda}$

の 3 つ組であって以下の条件を充たすものを与える:

(DS-1) $\forall \lambda \in \Lambda$ に対して $\varphi_\lambda(U_\lambda) \subset \mathbb{R}^n$ は \mathbb{R}^n の開集合^aであり, $\varphi_\lambda: U_\lambda \rightarrow \varphi_\lambda(U_\lambda)$ は全単射である.

(DS-2) $\forall \alpha, \beta \in \Lambda$ に対して $\varphi_\alpha(U_\alpha \cap U_\beta), \varphi_\beta(U_\alpha \cap U_\beta) \subset \mathbb{R}^n$ は \mathbb{R}^n の開集合である.

(DS-3) $\forall \alpha, \beta \in \Lambda$ に対して, $U_\alpha \cap U_\beta \neq \emptyset$ ならば $\varphi_\beta \circ \varphi_\alpha^{-1}: \varphi_\alpha(U_\alpha \cap U_\beta) \rightarrow \varphi_\beta(U_\alpha \cap U_\beta)$ は C^∞ 級である.

(DS-4) 添字集合 Λ の可算濃度の部分集合 $I \subset \Lambda$ が存在して $\{U_i\}_{i \in I}$ が M の被覆になる.

(DS-5) $p, q \in M$ が $p \neq q$ ならば, ある $\lambda \in \Lambda$ が存在して $p, q \in U_\lambda$ を充たすか, またはある $\alpha, \beta \in \Lambda$ が存在して $U_\alpha \cap U_\beta = \emptyset$ かつ $p \in U_\alpha, q \in U_\beta$ を充たす.

このとき, M の C^∞ 構造であって, $\forall \lambda \in \Lambda$ に対して $(U_\lambda, \varphi_\lambda)$ を C^∞ チャートとして持つものが一意に存在する.

^a いつものように, \mathbb{R}^n には Euclid 位相を入れる.

証明 位相の構成

\mathbb{R}^n の Euclid 位相を $\mathcal{O}_{\mathbb{R}^n}$ と表記する. 集合

$$\mathcal{B} := \{ \varphi_\lambda^{-1}(U) \mid \lambda \in \Lambda, U \in \mathcal{O}_{\mathbb{R}^n} \}$$

が開基の公理 (B1), (B2) を充たすことを確認する.

^{*1} 微分構造 (differential structure) ということもある.

(B1) (DS-4) より明らか.

(B2) $B_1, B_2 \in \mathcal{B}$ を任意にとる. このとき \mathcal{B} の定義から, ある $\alpha, \beta \in \Lambda$ および $U, V \in \mathcal{O}_{\mathbb{R}^n}$ が存在して $B_1 = \varphi_\alpha^{-1}(U), B_2 = \varphi_\beta^{-1}(V)$ と書ける. 故に

$$\begin{aligned} B_1 \cap B_2 &= \varphi_\alpha^{-1}(U) \cap \varphi_\beta^{-1}(V) \\ &= \varphi_\alpha^{-1}(U \cap (\varphi_\alpha \circ \varphi_\beta^{-1})(V)) \\ &= \varphi_\alpha^{-1}(U \cap (\varphi_\beta \circ \varphi_\alpha^{-1})^{-1}(V)) \end{aligned}$$

が成り立つが, (DS-3) より $\varphi_\beta \circ \varphi_\alpha^{-1}$ は連続なので $(\varphi_\beta \circ \varphi_\alpha^{-1})^{-1}(V) \in \mathcal{O}_{\mathbb{R}^n}$ である. よって

$$B_1 \cap B_2 \in \mathcal{B}$$

であり, (B2) が示された.

従って \mathcal{B} を開基とする M の位相 \mathcal{O}_M が存在する.

φ_λ が同相写像であること

$\forall \lambda \in \Lambda$ を1つ固定する. \mathcal{O}_M の構成と補題??-(4) より, $\forall V \in \mathcal{O}_{\mathbb{R}^n}$ に対して $\varphi_\lambda^{-1}(V \cap \varphi_\lambda(U_\lambda)) = \varphi_\lambda^{-1}(V) \cap U_\lambda$ は U_λ の開集合である*2. i.e. $\varphi_\lambda: U_\lambda \rightarrow \varphi_\lambda(U_\lambda)$ は連続である.

$\forall B \in \mathcal{B}$ をとる. このとき $\varphi_\lambda(B \cap U_\lambda) = \varphi_\lambda(B) \cap \varphi_\lambda(U_\lambda)$ が成り立つが, \mathcal{O}_M の定義より $\varphi_\lambda(B) \in \mathcal{O}_{\mathbb{R}^n}$ なので $\varphi_\lambda(B \cap U_\lambda)$ は $\varphi_\lambda(U_\lambda)$ の開集合である. 相対位相の定義と de Morgan 則より U_λ の任意の開集合は $B \cap U_\lambda$ の形をした部分集合の和集合で書けるので, 位相空間の公理から φ_λ は U_λ の開集合を $\varphi_\lambda(U_\lambda)$ の開集合に移す. i.e. $\varphi_\lambda: U_\lambda \rightarrow \varphi_\lambda(U_\lambda)$ は連続な全単射でかつ開写像であるから同相写像である.

Hausdorff 性

位相空間 (M, \mathcal{O}_M) が Hausdorff 空間であることを示す. M の異なる2点 p, q を勝手にとる. このとき (DS-5) より,

- ある $\lambda \in \Lambda$ が存在して $p, q \in U_\lambda$ を充たす
- ある $\alpha, \beta \in \Lambda$ が存在して $U_\alpha \cap U_\beta = \emptyset$ かつ $p \in U_\alpha, q \in U_\beta$ を充たす

のいずれかである. 後者ならば証明することは何もない.

前者の場合を考える. このとき $\varphi_\lambda(U_\lambda)$ は \mathbb{R}^n の開集合だから, \mathbb{R}^n の Hausdorff 性から $\varphi_\lambda(U_\lambda)$ も Hausdorff 空間であり, 従って $\varphi_\lambda(U_\lambda)$ の開集合 $U, V \subset \varphi_\lambda(U_\lambda)$ であって $\varphi_\lambda(p) \in U$ かつ $\varphi_\lambda(q) \in V$ かつ $U \cap V = \emptyset$ を充たすものが存在する. このとき $\varphi_\lambda^{-1}(U) \cap \varphi_\lambda^{-1}(V) = \varphi_\lambda^{-1}(U \cap V) = \emptyset$ で, かつ \mathcal{O}_M の構成から $\varphi_\lambda^{-1}(U), \varphi_\lambda^{-1}(V) \subset M$ はどちらも M の開集合である. そのうえ $p \in \varphi_\lambda^{-1}(U)$ かつ $q \in \varphi_\lambda^{-1}(V)$ が成り立つので M は Hausdorff 空間である.

第2可算性

\mathbb{R}^n は第2可算なので, $\forall \lambda \in \Lambda$ に対して $\varphi_\lambda(U_\lambda)$ も第2可算である. $\varphi_\lambda: U_\lambda \rightarrow \varphi_\lambda(U_\lambda)$ は同相写像なので, U_λ も第2可算である. 従って (DS-4) から M も第2可算である.

以上の考察から, 位相空間 (M, \mathcal{O}_M) が位相多様体であることが示された. さらに (DS-3) より $\mathcal{A} := \{(U_\lambda, \varphi_\lambda)\}_{\lambda \in \Lambda}$ は (M, \mathcal{O}_M) の C^∞ アトラスであることもわかる.

■

*2 U_λ には (M, \mathcal{O}_M) からの相対位相が, $\varphi_\lambda(U_\lambda)$ には $(\mathbb{R}^n, \mathbb{R}^n)$ からの相対位相が入っている.

補題 B.1 とほとんど同じ手順で境界付き多様体を作ることもしける。

$$\mathbb{H}^n := \{ (x^1, \dots, x^n) \in \mathbb{R}^n \mid x^n \geq 0 \}$$

とおく。

補題 B.2: 境界付き多様体の C^∞ 構造の構成

- 集合 M
- M の部分集合族 $\{U_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$
- 写像の族 $\{\varphi_\lambda: U_\lambda \rightarrow \mathbb{R}^n \text{ or } \mathbb{H}^n\}_{\lambda \in \Lambda}$

の 3 つ組であって以下の条件を充たすものを与える：

(BDS-1) $\forall \lambda \in \Lambda$ に対して $\varphi_\lambda(U_\lambda) \subset \mathbb{R}^n$ (resp. \mathbb{H}^n) は \mathbb{R}^n (resp. \mathbb{H}^n) の開集合^aであり、
 $\varphi_\lambda: U_\lambda \rightarrow \varphi_\lambda(U_\lambda)$ は全単射である。

(BDS-2) $\forall \alpha, \beta \in \Lambda$ に対して $\varphi_\alpha(U_\alpha \cap U_\beta), \varphi_\beta(U_\alpha \cap U_\beta) \subset \mathbb{R}^n$ (resp. \mathbb{H}^n) は \mathbb{R}^n (resp. \mathbb{H}^n) の開集合である。

(BDS-3) $\forall \alpha, \beta \in \Lambda$ に対して、 $U_\alpha \cap U_\beta \neq \emptyset$ ならば $\varphi_\beta \circ \varphi_\alpha^{-1}: \varphi_\alpha(U_\alpha \cap U_\beta) \rightarrow \varphi_\beta(U_\alpha \cap U_\beta)$ は C^∞ 級である。

(BDS-4) 添字集合 Λ の可算濃度の部分集合 $I \subset \Lambda$ が存在して $\{U_i\}_{i \in I}$ が M の被覆になる。

(BDS-5) $p, q \in M$ が $p \neq q$ ならば、ある $\lambda \in \Lambda$ が存在して $p, q \in U_\lambda$ を充たすか、またはある $\alpha, \beta \in \Lambda$ が存在して $U_\alpha \cap U_\beta = \emptyset$ かつ $p \in U_\alpha, q \in U_\beta$ を充たす。

このとき、 M の C^∞ 構造であって、 $\forall \lambda \in \Lambda$ に対して $(U_\lambda, \varphi_\lambda)$ を C^∞ チャートとして持つものが一意に存在する。

^a いつものように、 \mathbb{R}^n には Euclid 位相を入れ、 $\mathbb{H}^n \subset \mathbb{R}^n$ には \mathbb{R}^n からの相対位相を入れる。

証明 補題 B.1 の証明において「 \mathbb{R}^n 」を「 \mathbb{R}^n または \mathbb{H}^n 」に置き換えれば良い。 ■

B.1 接束

境界あり/なし C^∞ 多様体 M を与える。 M の接束 (tangent bundle) とは集合

$$TM := \coprod_{p \in M} T_p M$$

のことである。 TM の任意の元は $p \in M, v \in T_p M$ を用いて (p, v) と書かれる。このことから、射影 (projection) と呼ばれる全射

$$\pi: TM \rightarrow M, (p, v) \mapsto p$$

が自然に定義できる。

命題 B.1: 接束の C^∞ 構造

任意の n 次元境界あり/なし C^∞ 多様体 M に対して, TM は π が C^∞ 級となるような自然な $2n$ 次元の C^∞ 構造を持つ.

証明 まず M が境界を持たないとする. M の C^∞ 構造を $\{(U_\alpha, \varphi_\alpha)\}_{\alpha \in \Lambda}$ と書く. 写像の族

$$\left\{ \tilde{\varphi}_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \longrightarrow \mathbb{R}^{2n}, \left(p, v^\mu \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_p \right) \longmapsto (x^1(p), \dots, x^n(p), v^1, \dots, v^n) \right\}_{\alpha \in \Lambda}$$

を定める. ただし (x^μ) はチャート $(U_\alpha, \varphi_\alpha)$ の座標関数である. このとき

- 集合 TM
- TM の部分集合族 $\{\pi^{-1}(U_\alpha)\}_{\alpha \in \Lambda}$
- 写像の族 $\{\tilde{\varphi}_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$

の 3 つ組が補題 B.1 の 5 条件を充たすことを確認する.

(DS-1) $\forall \alpha \in \Lambda$ に対して $(U_\alpha, \varphi_\alpha)$ は M の C^∞ チャートなので $\varphi_\alpha(U_\alpha) \subset \mathbb{R}^n$ は \mathbb{R}^n の開集合である.

ゆえに積位相の定義から $\tilde{\varphi}_\alpha(\pi^{-1}(U_\alpha)) = \varphi_\alpha(U_\alpha) \times \mathbb{R}^n \subset \mathbb{R}^{2n}$ は \mathbb{R}^{2n} の開集合. また, 写像

$$\tilde{\varphi}_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \longrightarrow \varphi_\alpha(U_\alpha) \times \mathbb{R}^n, \left(p, v^\mu \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_p \right) \longmapsto (x^1(p), \dots, x^n(p), v^1, \dots, v^n)$$

は写像

$$\tilde{\varphi}_\alpha^{-1}: \varphi_\alpha(U_\alpha) \times \mathbb{R}^n \longrightarrow \pi^{-1}(U_\alpha), (x^1, \dots, x^n, v^1, \dots, v^n) \longmapsto \left(\varphi_\alpha^{-1}(x^1, \dots, x^n), v^\mu \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_{\varphi_\alpha^{-1}(x^1, \dots, x^n)} \right)$$

を逆写像に持つので全単射である.

(DS-2, 3) $\forall \alpha, \beta \in \Lambda$ に対して

$$\begin{aligned} \tilde{\varphi}_\alpha(\pi^{-1}(U_\alpha) \cap \pi^{-1}(U_\beta)) &= \varphi_\alpha(U_\alpha \cap U_\beta) \times \mathbb{R}^n, \\ \tilde{\varphi}_\beta(\pi^{-1}(U_\alpha) \cap \pi^{-1}(U_\beta)) &= \varphi_\beta(U_\alpha \cap U_\beta) \times \mathbb{R}^n \end{aligned}$$

はどちらも \mathbb{R}^{2n} の開集合である. さらに自然基底の変換則より

$$\begin{aligned} &\tilde{\varphi}_\beta \circ \tilde{\varphi}_\alpha^{-1}(x^1, \dots, x^n, v^1, \dots, v^n) \\ &= \left(y^1(x), \dots, y^n(x), \frac{\partial y^1}{\partial x^\mu}(x) v^\mu, \dots, \frac{\partial y^n}{\partial x^\mu}(x) v^\mu \right) \end{aligned}$$

なので $\tilde{\varphi}_\beta \circ \tilde{\varphi}_\alpha^{-1}$ は C^∞ 級である. ただしチャート $(U_\alpha, \varphi_\alpha), (U_\beta, \varphi_\beta)$ の座標関数をそれぞれ $(x^\mu), (y^\mu)$ と書き, $x := \varphi_\alpha^{-1}(x^1, \dots, x^n)$ とおいた.

(DS-4) $\{(U_\alpha, \varphi_\alpha)\}_{\alpha \in \Lambda}$ は M のアトラスなので, 高々可算濃度の部分集合 $I \subset \Lambda$ が存在して $\{U_i\}_{i \in I}$ が M の被覆になる. このとき

$$TM = \coprod_{p \in \bigcup_{i \in I} U_i} T_p M = \bigcup_{i \in I} \coprod_{p \in U_i} T_p M = \bigcup_{i \in I} \pi^{-1}(U_i)$$

が言える.

(DS-5) TM の任意の異なる 2 点 $(p, v), (q, w)$ をとる. $p = q$ ならば, $p \in U_\alpha$ を充たす $\alpha \in \Lambda$ に対して^{*3} $(p, v), (q, w) \in \pi^{-1}(\{p\}) \subset \pi^{-1}(U_\alpha)$ が成り立つ. $p \neq q$ ならば, $U_\alpha \cap U_\beta = \emptyset$ かつ $p \in U_\alpha, q \in U_\beta$ を充たすような $\alpha, \beta \in \Lambda$ が存在する^{*4}. このとき, TM の定義から明らかに $\pi^{-1}(U_\alpha) \cap \pi^{-1}(U_\beta) = \emptyset$ であつ $(p, v) \in \pi^{-1}(U_\alpha), (q, w) \in \pi^{-1}(U_\beta)$ が成り立つ.

次に M が境界を持つとする. M の C^∞ 構造を $\{(U_\alpha, \varphi_\alpha)\}_{\alpha \in \Lambda}$ と書き, C^∞ チャート $(U_\alpha, \varphi_\alpha)$ のうち $\varphi_\alpha(U_\alpha) \approx \mathbb{R}^n$ であるものを**内部チャート**, $\varphi_\alpha(U_\alpha) \approx \mathbb{H}^n$ であるものを**境界チャート**と呼ぶ. 内部チャートに関しては M が境界を持たない場合と同様に $\tilde{\varphi}_\alpha$ を定義し, 境界チャートに関しては

$$\tilde{\varphi}_\alpha: \pi^{-1}(U_\alpha) \longrightarrow \mathbb{R}^n \times \mathbb{H}^n = \mathbb{H}^{2n}, \left(p, v^\mu \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_p \right) \longmapsto (v^1, \dots, v^n, x^1(p), \dots, x^n(p))$$

と定義する^{*5}ことで得られる

- 集合 TM
- TM の部分集合族 $\{\pi^{-1}(U_\alpha)\}_{\alpha \in \Lambda}$
- 写像の族 $\{\tilde{\varphi}_\alpha\}_{\alpha \in \Lambda}$

の 3 つ組が補題 B.2 の 5 条件を充たすことを示せば良いが, 議論は M が境界を持たない場合と同様である. ■

B.2 ベクトル場の定義

定義 B.1: ベクトル場

境界あり/なし C^∞ 多様体 M を与える.

- M 上の**ベクトル場** (vector field) とは, 接束 TM の切断のことを言う. i.e. 連続写像^a $X: M \longrightarrow TM$ であつて $\pi \circ X = \text{id}_M$ を充たすもののこと.
- M 上の C^∞ **ベクトル場**とは, M 上のベクトル場 X であつて, TM に命題 B.1 の C^∞ 構造を入れたときに C^∞ 写像となるもののこと.
- M 上のベクトル場 X の**台** (support) とは, 閉集合^b

$$\text{supp } X := \overline{\{p \in M \mid X_p \neq 0\}}$$

のこと. ただし $\bar{\cdot}$ は閉包を取ることを意味する. 特に $\text{supp } X$ がコンパクト集合であるとき, X は**コンパクト台を持つ** (compactly supported) と言う.

- M の任意のベクトル場 X および任意のチャート $(U, (x^\mu))$ を与える. このとき n 個の関数 $X^\mu: U \longrightarrow \mathbb{R}$ を

$$X_p =: X^\mu(p) \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_p$$

^{*3} $\{U_\alpha\}$ は M の開被覆なので, このような α は必ず存在する.

^{*4} M の極大アトラスをとっているため.

^{*5} $p \in \partial M$ においても $T_p M \cong T_{\varphi(p)} \mathbb{H}^n$ (φ は境界チャートの局所座標) が成り立つことが証明できる.

によって定義し、 X の成分関数 (component function) と呼ぶ。

^a TM の位相は命題 B.1 で構成したものを採用する。

^b ここで言う 0 とは、厳密には $(p, 0) \in TM$ のことである。一点集合 $\{(p, 0)\}$ はコンパクトだが、 TM は命題 B.1 より Hausdorff 空間なので $\{(p, 0)\}$ は閉集合でもある。故に $TM \setminus \{(p, 0)\}$ は開集合であり、 $X: M \rightarrow TM$ は連続写像なので $X^{-1}(TM \setminus \{0\})$ も開集合である。この閉包を取ることによって $\text{supp } X$ が得られる。

境界あり/なし C^∞ 多様体 M 上の C^∞ ベクトル場全体の集合を $\mathfrak{X}(M)$ と書く。



ベクトル場 $X: M \rightarrow TM$ による点 $p \in M$ の像を $X(p)$ と書く代わりに X_p と書く。さらに、混乱の恐れがないときは $X_p = (p, v) \quad (v \in T_p M)$ のとき v のことを X_p と書く場合がある。

命題 B.2: ベクトル場の C^∞ 性

境界あり/なし C^∞ 多様体 M と M の任意の C^∞ チャート $(U, (x^\mu))$ と M 上のベクトル場 X を与える。このとき、制限 $X|_U$ が C^∞ ベクトル場となる必要十分条件は X の U 上の成分関数が全て C^∞ 関数になることである。

証明 命題 B.1 の証明における TM の C^∞ チャートの構成より明らか。 ■

【例 B.2.1】座標ベクトル場

C^∞ 多様体 M の任意のチャート $(U, (x^\mu))$ に対して、写像

$$\frac{\partial}{\partial x^\mu}: U \rightarrow TM, p \mapsto \left(p, \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_p \right)$$

は U 上の C^∞ ベクトル場となる。 C^∞ 性は、成分関数が $p \mapsto \delta_\mu^\nu$ なる定数関数なので命題 B.2 から従う。

命題 B.3: $\mathfrak{X}(M)$ の加群としての構造

- $\mathfrak{X}(M)$ 上の加法とスカラー乗法を

$$(X + Y)_p := (p, X_p + Y_p)$$

$$(\lambda X)_p := (p, \lambda X_p)$$

と定義すると $\mathfrak{X}(M)$ は \mathbb{R} ベクトル空間になる。

- $\mathfrak{X}(M)$ 上の $C^\infty(M)$ に関する加法とスカラー乗法を

$$(X + Y)_p := (p, X_p + Y_p)$$

$$(fX)_p := (p, f(p)X_p)$$

と定義すると $\mathfrak{X}(M)$ は左 $C^\infty(M)$ 加群になる。

証明 命題 B.2 および $C^\infty(M)$ が和と積

$$\begin{aligned}(f+g)(p) &:= f(p) + g(p) \\ (fg)(p) &:= f(p)g(p)\end{aligned}$$

に関して環になることから従う。加法単位元はどちらの場合も関数 $p \mapsto (p, 0)$ である。 ■

さらに、後で述べるが、 $\mathfrak{X}(M)$ は Lie ブラケットについて Lie 代数をなす。

定義 B.2: フレーム

n 次元 C^∞ 多様体 M を与える。

- **ベクトル場^a**の順序付き k 対 (X_1, \dots, X_k) が部分集合 $A \subset M$ 上**線型独立** (linearly independent) であるとは、 $\forall p \in A$ において $(X_1|_p, \dots, X_k|_p)$ が \mathbb{R} ベクトル空間 $T_p M$ の元として線型独立であることを言う。
- M の開集合 $U \subset M$ 上の**局所フレーム** (local frame) とは、 U 上線型独立なベクトル場^bの n 対 (E_1, \dots, E_n) であって、 $\forall p \in U$ において $(E_1|_p, \dots, E_n|_p)$ が $T_p M$ の基底となるもののこと。
- $U = M$ 上の局所フレームのことを**大域的フレーム** (global frame) と呼ぶ。
- 局所フレーム (E_1, \dots, E_n) であって E_i が C^∞ ベクトル場であるもののことを **C^∞ フレーム** (smooth frame) と呼ぶ。

^a C^∞ とは限らない

^b C^∞ とは限らない

定義 B.3: 平行化可能性

n 次元 C^∞ 多様体 M が C^∞ の大域的フレームを持つとき、 M は**平行化可能** (parallelizable) であると言う。

B.2.1 C^∞ 関数の微分としてのベクトル場

ベクトル場の定義に $C^\infty(M)$ に作用する微分作用素としての意味を持たせることができる。これによって、微分方程式とベクトル場の繋がりが明らかになる。

任意の M 上のベクトル場 X および M の開集合 $U \subset M$ 上定義された任意の C^∞ 関数 $f: U \rightarrow \mathbb{R}$ を与える。このとき関数^{*6}

$$Xf: U \rightarrow \mathbb{R}, p \mapsto X_p f$$

を考えることができる。

^{*6} この時点では C^∞ とは限らない。

命題 B.4: ベクトル場の C^∞ 性

境界あり/なし C^∞ 多様体 M と M の任意の C^∞ チャート $(U, (x^\mu))$ と M 上のベクトル場 X を与える. このとき以下の3つは同値である:

- (1) X は C^∞ ベクトル場
- (2) $\forall f \in C^\infty(M)$ に対して, 関数 $Xf: M \rightarrow \mathbb{R}$ は M 上 C^∞ 級である.
- (3) 任意の開集合 $U \subset M$ および任意の $f \in C^\infty(U)$ に対して, 関数 $Xf: U \rightarrow \mathbb{R}$ は U 上 C^∞ 級である.

証明 [6, p.180, Proposition 8.14] を参照. ■

命題 B.4 より, $\forall X \in \mathfrak{X}(M)$ は線型写像

$$X: C^\infty(M) \rightarrow C^\infty(M), f \mapsto Xf$$

を誘導することが分かった. その上, 接空間の元の Leibniz 則から

$$X(fg) = fXg + gXf$$

が成り立つこともわかる. このことから \mathbb{R} -線型写像 $X: C^\infty(M) \rightarrow C^\infty(M)$ は微分 (derivation) である. 逆に, $C^\infty(M)$ に作用する任意の微分は次の意味であるベクトル場と同一視できる:

命題 B.5: 微分とベクトル場

写像 $D: C^\infty(M) \rightarrow C^\infty(M)$ を与える. このとき以下の2つは同値である:

- (1) D は微分である, i.e. \mathbb{R} -線型写像でかつ Leibniz 則を充たす.
- (2) ある $X \in \mathfrak{X}(M)$ が存在して, $\forall f \in C^\infty(M)$ に対して $D(f) = Xf$ が成り立つ.

証明 (1) \Leftarrow (2) は既に示したので (1) \Rightarrow (2) を示す.

まず, 写像

$$X: p \mapsto (f \mapsto D(f)(p))$$

がベクトル場であることを示す. そのためには $\forall p \in M$ に対して $X_p \in T_p M$ であること, i.e. $X(p)$ が $\forall f, g \in C^\infty(M), \forall \lambda \in \mathbb{R}$ に対して

$$\begin{aligned} X_p(f+g) &= X_p(f) + X_p(g) \\ X_p(\lambda f) &= \lambda X_p(f) \\ X_p(fg) &= X_p(f)g(p) + f(p)X_p(g) \end{aligned}$$

を充たすことを示せば良いが, $D: C^\infty(M) \rightarrow C^\infty(M)$ が微分であることからこれらは明らかである. D の定義から $\forall f \in C^\infty(M)$ に対して $Xf = Df \in C^\infty(M)$ なので, 命題 B.4 から $X \in \mathfrak{X}(M)$ も言える. ■

B.2.2 ベクトル場と C^∞ 写像

M, N を C^∞ 多様体, $F: M \rightarrow N$ を C^∞ 写像とする. このとき F によって $\mathfrak{X}(M)$ と $\mathfrak{X}(N)$ の間の自然な対応が生まれる場合がある*7 ことを見る.

まず, 接ベクトルの微分を思いだそう. これは $\forall p \in M$ に対して定まる

$$T_p F: T_p M \rightarrow T_{F(p)} N, v \mapsto (f \mapsto v(f \circ F))$$

という対応であり, 基点付き C^∞ 多様体の圏 \mathbf{Diff}_0 から \mathbb{R} -ベクトル空間の圏 $\mathbf{Vec}_{\mathbb{R}}$ への関手

$$T_p: \mathbf{Diff}_0 \rightarrow \mathbf{Vec}_{\mathbb{R}}$$

を構成するのだった.

定義 B.4: F -related

境界あり/なし C^∞ 多様体 M, N と C^∞ 写像 $F: M \rightarrow N$ を与える.

M 上のベクトル場^a X と N 上のベクトル場^b Y が **F -related** であるとは, $\forall p \in M$ に対して

$$T_p F(X_p) = Y_{F(p)}$$

が成り立つことと定義する.

^a C^∞ でなくとも良い.

^b C^∞ でなくとも良い.

【例 B.2.2】

C^∞ 写像 $F: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, t \mapsto (\cos t, \sin t)$ を考える. このとき, \mathbb{R} のチャート $(\mathbb{R}, (t))$ による座標ベクトル場

$$\frac{d}{dt} \in \mathfrak{X}(\mathbb{R})$$

は, \mathbb{R}^2 のチャート $(\mathbb{R}^2, (x, y))$ において

$$Y := -y \frac{\partial}{\partial x} + x \frac{\partial}{\partial y} \in \mathfrak{X}(\mathbb{R}^2)$$

と定義される^a C^∞ ベクトル場 Y と **F -related** である. 実際, $\forall t \in \mathbb{R}$ および $\forall f \in C^\infty(\mathbb{R}^2)$ に対して

$$\begin{aligned} T_t F \left(\frac{d}{dt} \Big|_t \right) (f) &= \frac{d}{dt} (f(\cos t, \sin t)) \\ &= \frac{d(\cos t)}{dt} \frac{\partial f}{\partial x}(\cos t, \sin t) + \frac{d(\sin t)}{dt} \frac{\partial f}{\partial y}(\cos t, \sin t) \\ &= -\sin t \frac{\partial f}{\partial x}(F(t)) + \cos t \frac{\partial f}{\partial y}(F(t)) \\ &= Y^1(F(t)) \frac{\partial}{\partial x} \Big|_{F(t)} (f) + Y^2(F(t)) \frac{\partial}{\partial y} \Big|_{F(t)} (f) \\ &= Y_{F(t)}(f) \end{aligned}$$

*7 しかし, いつでも自然に対応するとは限らない.

が成り立つ.

^a 成分関数がそれぞれ $Y^1: (x, y) \mapsto -y$, $Y^2: (x, y) \mapsto x$ だということ.

命題 B.6: F -related の特徴付け

境界あり/なし C^∞ 多様体 M, N と C^∞ 写像 $F: M \rightarrow N$ を与える.

$X \in \mathfrak{X}(M)$ と $Y \in \mathfrak{X}(N)$ が F -related である必要十分条件は, N の任意の開集合 $U \subset N$ に対して, $\forall f \in C^\infty(U)$ が

$$X(f \circ F) = (Yf) \circ F \in C^\infty(M)$$

を満たすことである.

証明 $\forall p \in M$ と, $F(p) \in N$ の任意の開近傍上で定義された任意の C^∞ 関数 f に対して

$$\begin{aligned} X(f \circ F)(p) &= X_p(f \circ F) = T_p F(X_p)(f), \\ ((Yf) \circ F)(p) &= (Yf)(F(p)) = Y_{F(p)}(f) \end{aligned}$$

が成り立つ. ■

F -related なベクトル場は必ず存在するとは限らない.

命題 B.7: C^∞ ベクトル場の押し出し

$F: M \rightarrow N$ が微分同相写像ならば, $\forall X \in \mathfrak{X}(M)$ に対して F -related な $Y \in \mathfrak{X}(N)$ が一意的に存在する.

証明 図式

$$\begin{array}{ccc} M & \xrightarrow{X} & TM \\ F \downarrow & & \downarrow T_p F \\ N & \xrightarrow{\quad\quad\quad} & TN \end{array}$$

において $p = F^{-1}(q)$ とすることで,

$$Y: N \rightarrow TN, q \mapsto \left(q, T_{F^{-1}(q)} F(X_{F^{-1}(q)}) \right)$$

が所望の $Y \in \mathfrak{X}(N)$ となる. ■

! 命題 B.7 で得られた Y は F による X の押し出し (pushforward) と呼ばれ, よく $F_* X$ と略記される.

系 B.1: 押し出しの計算

$$((F_* X)f) \circ F = X(f \circ F)$$

B.2.3 Lie ブラケット

定義 B.5: Lie ブラケット

境界あり/なし C^∞ 多様体 M を与える. $\forall X, Y \in \mathfrak{X}(M)$ の **Lie ブラケット** (Lie bracket) とは, 微分

$$[X, Y]: C^\infty(M) \longrightarrow C^\infty(M), f \longmapsto X(Yf) - Y(Xf) \quad (\text{B.2.1})$$

のことを言う.

微分 $[X, Y]$ を命題 B.5 の意味で C^∞ ベクトル場と見做したのも $[X, Y] \in \mathfrak{X}(M)$ と書く.

(B.2.1) の写像 $[X, Y]$ が微分であることを確認しておく. 線形性はほぼ自明なので Leibniz 則を確認しよう:

$$\begin{aligned} [X, Y](fg) &= X(Y(fg)) - Y(X(fg)) \\ &= X(fYg + gYf) - Y(fXg + gXf) \\ &= fXYg + \cancel{YgXf} + gXYf + \cancel{YfXg} - fYXg - \cancel{XgYf} - gYXf - \cancel{XfYg} \\ &= f([X, Y]g) + g([X, Y]f) \end{aligned}$$

この途中式から, $f \mapsto XYf$ が微分でないこともわかる. つまり, \mathbb{R} ベクトル空間 $\mathfrak{X}(M)$ (命題 B.3) の上に, $f \mapsto XYf$ によって定義される新たな積演算を入れようとしても上手くいかない. その代わりに **Lie ブラケット**が必要なのである.

命題 B.8: $\mathfrak{X}(M)$ の Lie 代数としての構造

$\mathfrak{X}(M)$ 上の **Lie ブラケット** は以下を満たす:

(双線型性) $\forall a, b \in \mathbb{R}$ に対して

$$\begin{aligned} [aX + bY, Z] &= a[X, Z] + b[Y, Z], \\ [Z, aX + bY] &= a[Z, X] + b[Z, Y] \end{aligned}$$

(反対称性)

$$[X, Y] = -[Y, X]$$

(Jacobi 恒等式)

$$[X, [Y, Z]] + [Y, [Z, X]] + [Z, [X, Y]] = 0$$

従って, $\mathfrak{X}(M)$ は $[\cdot, \cdot]$ について無限次元実 Lie 代数をなす.

命題 B.9: Lie ブラケットの自然性

境界あり/なし C^∞ 多様体 M, N と C^∞ 写像 $F: M \rightarrow N$ を与える. このとき, 以下が成り立つ:

- (1) $X_1, X_2 \in \mathfrak{X}(M)$ がそれぞれ $Y_1, Y_2 \in \mathfrak{X}(N)$ と F -related ならば, $[X_1, X_2] \in \mathfrak{X}(M)$ も $[Y_1, Y_2] \in \mathfrak{X}(N)$ と F -related である.
- (2) F が微分同相写像ならば, $\forall X_1, X_2 \in \mathfrak{X}(M)$ に対して

$$F_*[X_1, X_2] = [F_*X_1, F_*X_2]$$

証明 (1) X_i と Y_i が F -related ならば, 命題 B.6 より N の任意の開集合 $U \subset N$ に対して $\forall f \in C^\infty(U)$ が

$$\begin{aligned} X_1 X_2(f \circ F) &= X_1(X_2(f \circ F)) = X_1((Y_2 f) \circ F) = (Y_1 Y_2 f) \circ F \in C^\infty(M), \\ X_2 X_1(f \circ F) &= X_2(X_1(f \circ F)) = X_2((Y_1 f) \circ F) = (Y_2 Y_1 f) \circ F \in C^\infty(M) \end{aligned}$$

を充たす. 従って

$$\begin{aligned} [X_1, X_2](f \circ F) &= X_1 X_2(f \circ F) - X_2 X_1(f \circ F) \\ &= (Y_1 Y_2 f) \circ F - (Y_2 Y_1 f) \circ F \\ &= ([Y_1, Y_2]f) \circ F \in C^\infty(M) \end{aligned}$$

が成り立つので, 命題 B.6 より $[X_1, X_2] \in \mathfrak{X}(M)$ は $[Y_1, Y_2] \in \mathfrak{X}(N)$ と F -related である.

- (2) F が微分同相写像ならば, **押し出しの定義**より $F_*X_i \in \mathfrak{X}(N)$ は X_i と F -related である. よって (1) から $[X_1, X_2] \in \mathfrak{X}(M)$ と $[F_*X_1, F_*X_2] \in \mathfrak{X}(N)$ は F -related だが, 命題 B.7 より $[X_1, X_2] \in \mathfrak{X}(M)$ と F -related な N 上の C^∞ ベクトル場は $F_*[X_1, X_2] \in \mathfrak{X}(N)$ ただ一つであるから

$$F_*[X_1, X_2] = [F_*X_1, F_*X_2] \in \mathfrak{X}(N)$$

である. ■

B.3 積分曲線とフロー

B.3.1 積分曲線

定義 B.6: 積分曲線

境界あり/なし C^∞ 多様体 M を与える. M 上のベクトル場^a X の積分曲線 (integral curve) とは, C^∞ 曲線^b $\gamma: J \rightarrow M$ であって, 任意の時刻 $t \in J$ において

$$\dot{\gamma}(t) = X_{\gamma(t)}$$

を充たすもののことを言う.

^a C^∞ とは限らない

^b よって, $J \subset \mathbb{R}$ である.

チャート $(U, \varphi) = (U, (x^\mu))$ を取り, γ を $\varphi \circ \gamma(t) =: (\gamma^1(t), \dots, \gamma^{\dim M}(t))$ のように座標表示すると,

$$\begin{aligned}\dot{\gamma}(t) &= \frac{d\gamma^\mu}{dt}(t) \left. \frac{\partial}{\partial x^\mu} \right|_{\gamma(t)}, \\ X_{\gamma(t)} &= X^\mu(\gamma(t)) \left. \frac{\partial}{\partial x^\mu} \right|_{\gamma(t)}\end{aligned}$$

と書ける. つまり, 積分曲線とは連立常微分方程式系

$$\begin{aligned}\frac{d\gamma^1}{dt}(t) &= X^1(\gamma^1(t), \dots, \gamma^{\dim M}(t)), \\ &\vdots \\ \frac{d\gamma^{\dim M}}{dt}(t) &= X^{\dim M}(\gamma^1(t), \dots, \gamma^{\dim M}(t))\end{aligned}$$

の解 $(\gamma^1(t), \dots, \gamma^{\dim M}(t))$ のことである.

【例 B.3.1】

\mathbb{R}^2 のチャート $(\mathbb{R}^2, (x, y))$ において

$$Y := -y \frac{\partial}{\partial x} + x \frac{\partial}{\partial y} \in \mathfrak{X}(\mathbb{R}^2)$$

と定義される C^∞ ベクトル場 Y の積分曲線 $\gamma: \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}^2, t \mapsto (\gamma^1(t), \gamma^2(t))$ は連立常微分方程式

$$\begin{aligned}\frac{d\gamma^1}{dt}(t) &= -\gamma^2(t), \\ \frac{d\gamma^2}{dt}(t) &= \gamma^1(t),\end{aligned}$$

の解であり, 積分定数 $(a, b) \in \mathbb{R}^2$ を用いて

$$\begin{aligned}\gamma^1(t) &= a \cos t - b \sin t, \\ \gamma^2(t) &= a \sin t + b \cos t\end{aligned}$$

と書ける. このように, 初期条件を指定しない限り積分曲線は一意に定まらない.

命題 B.10: 積分曲線の存在

境界あり/なし C^∞ 多様体 M と, その上の C^∞ ベクトル場 $X \in \mathfrak{X}(M)$ を与える. $\forall p \in M$ に対して, ある $\varepsilon > 0$ と C^∞ 曲線 $\gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow M$ が存在して初期条件 $\gamma(0) = p$ を満たす X の積分曲線になる.

証明 常微分方程式の解の存在定理から従う. ■

命題 B.11: 積分曲線の自然性

境界あり/なし C^∞ 多様体 M, N と C^∞ 写像 $F: M \rightarrow N$ を任意に与える. このとき, $\forall X \in \mathfrak{X}(M), \forall Y \in \mathfrak{X}(N)$ に対して以下の2つは同値である:

- (1) X, Y が F -related
- (2) $\gamma: J \rightarrow M$ が X の積分曲線 $\implies F \circ \gamma: J \rightarrow N$ は Y の積分曲線

証明 (1) \implies (2)

X, Y が F -related であるとする. $\gamma: J \rightarrow M$ を X の積分曲線とする. このとき N の C^∞ 曲線 $\sigma := F \circ \gamma: J \rightarrow N$ は $\forall t \in J$ において

$$\begin{aligned}\dot{\sigma}(t) &= T_0(F \circ \gamma) \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_t \right) \\ &= T_{\gamma(t)} F \circ T_0 \gamma \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_t \right) \\ &= T_{\gamma(t)} F(\dot{\gamma}(t)) \\ &= T_{\gamma(t)} F(X_{\gamma(t)}) \\ &= Y_{F(\gamma(t))} \\ &= Y_{\sigma(t)}\end{aligned}$$

を充たすので Y の積分曲線である*8.

(1) \Leftarrow (2)

X の積分曲線 γ が与えられたとき $F \circ \gamma$ が Y の積分曲線になるとする. $\forall p \in M$ を1つとり, $\gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow M$ を初期条件 $\gamma(0) = p$ を充たす X の積分曲線とする. 命題??によりこのような γ が少なくとも1つ存在する. このとき仮定より $F \circ \gamma: (-\varepsilon, \varepsilon) \rightarrow N$ が初期条件 $(F \circ \gamma)(0) = F(p)$ を充たす Y の積分曲線となるので

$$\begin{aligned}Y_{F(p)} &= (F \circ \dot{\gamma})(0) \\ &= T_0(F \circ \gamma) \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \right) \\ &= T_{\gamma(0)} F \circ T_0 \gamma \left(\left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} \right) \\ &= T_{\gamma(0)} F(\dot{\gamma}(0)) \\ &= T_{\gamma(0)} F(X_{\gamma(0)}) \\ &= T_p F(X_p)\end{aligned}$$

が成り立つので X, Y は F -related である. ■

技術的な補題を示しておく:

*8 2つ目の等号で接ベクトルの微分の関手性を使った

補題 B.3: 定義域の affine 変換

境界あり/なし C^∞ 多様体 M と, その上の C^∞ ベクトル場 $X \in \mathfrak{X}(M)$ を与える.

X の任意の積分曲線 $\gamma: J \rightarrow M$ を与える. このとき以下が成り立つ:

(1) $\forall a \in \mathbb{R}$ に対して

$$\tilde{J} := \{t \in \mathbb{R} \mid at \in J\}$$

とおくと, C^∞ 曲線

$$\tilde{\gamma}: \tilde{J} \rightarrow M, t \mapsto \gamma(at)$$

は C^∞ ベクトル場 $aX \in \mathfrak{X}(M)$ の積分曲線である.

(2) $\forall b \in \mathbb{R}$ に対して

$$\hat{J} := \{t \in \mathbb{R} \mid t+b \in J\}$$

とおくと, C^∞ 曲線

$$\hat{\gamma}: \hat{J} \rightarrow M, t \mapsto \gamma(t+b)$$

は C^∞ ベクトル場 $X \in \mathfrak{X}(M)$ の積分曲線である.

証明 (1) C^∞ 写像 $\mu_a: \tilde{J} \rightarrow J, t \mapsto at$ を考えると, $\tilde{\gamma} = \gamma \circ \mu_a$ である. よって $\forall t_0 \in \tilde{J}$ および点 $\tilde{\gamma}(t_0) \in M$ の任意の開近傍上で定義された C^∞ 関数 f に対してとても丁寧に計算すると^{*9}

$$\begin{aligned} \dot{\tilde{\gamma}}(t_0)f &= T_{t_0}\tilde{\gamma} \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} \right) f = \frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} (f \circ \tilde{\gamma})(t) = \frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} (f \circ \gamma \circ \mu_a)(t) \\ &= T_{t_0}(\gamma \circ \mu_a) \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} \right) f = T_{\mu_a(t_0)}\gamma \circ T_{t_0}\mu_a \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} \right) f \\ &= aT_{at_0}\gamma \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=at_0} \right) f = a\dot{\gamma}(at_0)f = aX_{\gamma(at_0)}f = (aX_{\tilde{\gamma}(t_0)})f \end{aligned}$$

(2) C^∞ 写像 $\tau_b: \hat{J} \rightarrow J, t \mapsto t+b$ を考えると, $\hat{\gamma} = \gamma \circ \tau_b$ である. よって $\forall t_0 \in \hat{J}$ および点 $\hat{\gamma}(t_0) \in M$

^{*9} \mathbb{R} のチャート $(\tilde{J}, \text{id}) = (\tilde{J}, t)$ から $(\tilde{J}, \mu_a) = (\tilde{J}, (s)) = (\tilde{J}, (at))$ への座標変換と見做して, $T_{t_0}\mu_a \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=t_0} \right) = \frac{ds}{dt}(t_0) \frac{d}{ds} \Big|_{s=at_0} = a \frac{d}{ds} \Big|_{s=at_0}$

の任意の開近傍上で定義された C^∞ 関数 f に対してとても丁寧に計算すると^{*10}

$$\begin{aligned}\dot{\gamma}(t_0)f &= T_{t_0}\hat{\gamma}\left(\frac{d}{dt}\Big|_{t=t_0}\right)f = \frac{d}{dt}\Big|_{t=t_0}(f \circ \hat{\gamma})(t) = \frac{d}{dt}\Big|_{t=t_0}(f \circ \gamma \circ \tau_b)(t) \\ &= T_{t_0}(\gamma \circ \tau_b)\left(\frac{d}{dt}\Big|_{t=t_0}\right)f = T_{\tau_b(t_0)}\gamma \circ T_{t_0}\tau_b\left(\frac{d}{dt}\Big|_{t=t_0}\right)f \\ &= T_{t_0+b}\gamma\left(\frac{d}{dt}\Big|_{t=t_0+b}\right)f = \dot{\gamma}(t_0+b)f = X_{\gamma(t_0+b)}f = X_{\hat{\gamma}(t_0)}f\end{aligned}$$

■

B.3.2 フロー

定義 B.7: 大域的なフロー

C^∞ 多様体 M への Lie 群^a \mathbb{R} の左作用

$$\theta: \mathbb{R} \times M \longrightarrow M$$

のことを M 上の大域的フロー (global flow) と呼ぶ.

^a \mathbb{R} を加法に関して群と見做す.

大域的フロー $\theta: \mathbb{R} \times M \longrightarrow M$ が与えられたとき,

- $\forall t \in \mathbb{R}$ に対する連続写像 $\theta_t: M \longrightarrow M$ を $\theta_t(q) := \theta(t, q)$ により定める.
- $\forall p \in M$ に対する連続曲線 $\theta^{(p)}: \mathbb{R} \longrightarrow M$ を $\theta^{(p)}(s) := \theta(s, p)$ により定める.

命題 B.12: 大域的フローの無限小生成子

C^∞ 多様体 M 上の C^∞ 級の大域的フロー $\theta: \mathbb{R} \times M \longrightarrow M$ を与える. M 上のベクトル場

$$V: M \longrightarrow TM, p \longmapsto (p, \theta^{(p)}(0))$$

のことを θ の無限小生成子 (infinitesimal generator) と呼ぼう.

このとき $V \in \mathfrak{X}(M)$ であり, $\forall p \in M$ に対して C^∞ 曲線 $\theta^{(p)}: \mathbb{R} \longrightarrow M$ は V の積分曲線である.

証明 $V \in \mathfrak{X}(M)$ を示すには, 命題 B.4 より任意の開集合 $U \subset M$ 上定義された任意の C^∞ 関数 $f \in C^\infty(U)$ に対して $Vf \in C^\infty(U)$ であることを示せば良い. 実際このとき $\forall p \in U$ に対して

$$Vf(p) = V_p f = \theta^{(p)}(0)f = T_0\theta^{(p)}\left(\frac{d}{dt}\Big|_{t=0}\right)f = \frac{d}{dt}\Big|_{t=0}f(\theta^{(p)}(t)) = \frac{\partial}{\partial t}\Big|_{(0,p)}f(\theta(t, p))$$

^{*10} \mathbb{R} のチャート $(\hat{J}, \text{id}) = (\hat{J}, t)$ から $(\hat{J}, \tau_b) = (\hat{J}, (s)) = (\hat{J}, (t+b))$ への座標変換と見做して, $T_{t_0}\tau_b\left(\frac{d}{dt}\Big|_{t=t_0}\right) = \frac{ds}{dt}(t_0)\frac{d}{ds}\Big|_{s=t_0+b} = \frac{d}{ds}\Big|_{s=t_0+b}$

が成り立つ^{*11}. $f(\theta(t, p))$ は C^∞ 写像の合成なので $\mathbb{R} \times U$ 上 C^∞ 級であり, その任意の偏導関数もまた C^∞ 級となる.

次に $\forall p \in M$ を 1 つ固定する. このとき C^∞ 曲線 $\theta^{(p)}: \mathbb{R} \rightarrow M$ が, 初期条件 $\theta^{(p)}(0) = p$ を充たす V の積分曲線であることを示す. i.e. 示すべきは $\forall t \in \mathbb{R}$ に対して $\dot{\theta}^{(p)}(t) = V_{\theta^{(p)}(t)}$ が成り立つことである. $\forall t \in \mathbb{R}$ を 1 つ固定して $q := \theta^{(p)}(t)$ とおくと, $\forall s \in \mathbb{R}$ に対して

$$\theta^{(q)}(s) = \theta_s(q) = \theta(s, \theta(t, p)) = \theta(s+t, p) = \theta^{(p)}(s+t)$$

である. 従って q の任意の開近傍上で定義された任意の C^∞ 関数 f に対して

$$V_q f = \dot{\theta}^{(q)}(0) f = \frac{d}{ds} \Big|_{s=0} f(\theta^{(q)}(s)) = \frac{d}{ds} \Big|_{s=0} f(\theta^{(p)}(s+t)) = \dot{\theta}^{(p)}(t) f$$

が言える. これが示すべきことであつた. ■

【例 B.3.2】

C^∞ 写像

$$\theta: \mathbb{R} \times \mathbb{R}^2 \rightarrow \mathbb{R}^2, (t, (x, y)) \mapsto (x \cos t - y \sin t, x \sin t + y \sin t)$$

は $\forall t, s \in \mathbb{R}, \forall (x, y) \in \mathbb{R}^2$ に対して

$$\begin{aligned} \theta(0, (x, y)) &= (x, y), \\ \theta(s, \theta(t, (x, y))) &= \left((x \cos t - y \sin t) \cos s - (x \sin t + y \cos t) \sin s, \right. \\ &\quad \left. (x \cos t - y \sin t) \sin s + (x \sin t + y \cos t) \cos s \right) \\ &= (x \cos(s+t) - y \sin(s+t), x \sin(s+t) + y \cos(s+t)) \\ &= \theta(s+t, (x, y)) \end{aligned}$$

を充たすので, 多様体 \mathbb{R}^2 上の大域的フローである. このとき $\forall (a, b) \in \mathbb{R}^2$ に対して

$$\theta^{((a, b))}(t) = (a \cos t - b \sin t, a \sin t + b \sin t)$$

であるから

$$\begin{aligned} \dot{\theta}^{((a, b))}(0) &= T_0 \theta^{((a, b))} \left(\frac{d}{dt} \Big|_{t=0} \right) \\ &= \frac{d(a \cos t - b \sin t)}{dt} (0) \frac{\partial}{\partial x} \Big|_{\theta^{((a, b))}(0)} + \frac{d(a \sin t + b \cos t)}{dt} (0) \frac{\partial}{\partial y} \Big|_{\theta^{((a, b))}(0)} \\ &= -b \frac{\partial}{\partial x} \Big|_{(a, b)} + a \frac{\partial}{\partial y} \Big|_{(a, b)} \end{aligned}$$

と計算できる. つまり, θ の無限小生成子はベクトル場

$$-y \frac{\partial}{\partial x} + x \frac{\partial}{\partial y} \in \mathfrak{X}(\mathbb{R}^2)$$

^{*11} ややこしいが, C^∞ 曲線 $\gamma: I \rightarrow M$ の微分 $\dot{\gamma}(t_0)$ は, 厳密には \mathbb{R} の接ベクトル $d/dt|_{t_0}$ の微分 $T_{t_0} \gamma(d/dt|_{t_0}) \in T_{\gamma(t_0)} M$ のことだった.

である。実際【例 B.3.1】より、ベクトル場 $-y \partial/\partial x + x \partial/\partial y$ の積分曲線は $\theta^{(a,b)}(t)$ そのものである。特に、 (a, b) は初期条件を表している。

命題 B.12 の逆に、 $\forall X \in \mathfrak{X}(M)$ が M 上の何かしらの大域的フローの無限小生成子になっていると言いたくなるが、必ずしもそうではない。つまり、積分曲線が \mathbb{R} のある部分集合上で定義できないような C^∞ ベクトル場が存在する。

【例 B.3.3】

$M = \mathbb{R}^2 \setminus \{0\}$ とし、標準的なチャート $(M, (x, y))$ を取る。【例 B.2.1】の座標ベクトル場 $V := \frac{\partial}{\partial x}$ を考えよう。初期条件 $\gamma(0) = (-1, 0) \in M$ を充たす V の積分曲線 γ は、常微分方程式

$$\begin{aligned}\frac{d\gamma^1}{dt}(t) &= 1, \\ \frac{d\gamma^2}{dt}(t) &= 0\end{aligned}$$

を解くことで一意に $\gamma(t) := (t-1, 0)$ と求まる。しかるに γ は \mathbb{R} の点 $t=1$ 上定義不能である。

定義 B.8: 局所的フロー

M を C^∞ 多様体とする。

- フローの定義域 (flow domain) とは、開集合 $\mathcal{D} \subset \mathbb{R} \times M$ であって、 $\forall p \in M$ に対して集合

$$\mathcal{D}^{(p)} := \{t \in \mathbb{R} \mid (t, p) \in \mathcal{D}\} \subset \mathbb{R}$$

が 0 を含む開区間^aとなっているようなものを言う。

- M 上の局所的フロー (local flow) とは、フローの定義域を定義域にもつ連続写像

$$\theta: \mathcal{D} \longrightarrow M$$

であって、 $\forall p \in M$ に対して以下が成り立つもののこと：

(LF-1)

$$\theta(0, p) = p$$

(LF-2) $\forall s \in \mathcal{D}^{(p)}, \forall t \in \mathcal{D}^{(\theta(s, p))}$ に対して、

$$s+t \in \mathcal{D}^{(p)} \implies \theta(t, \theta(s, p)) = \theta(t+s, p)$$

- 極大積分曲線 (maximal integral curve) とは、積分曲線であって定義域をこれ以上大きな開区間に延長できないようなもののこと。極大局所フロー (maximal local flow) とは、これ以上フローの定義域を拡張できないような局所的フローのこと。

^a この条件が命題 B.13 の証明の鍵となる。

局所的フロー $\theta: \mathcal{D} \rightarrow M$ が与えられたとき,

- $\forall t \in \mathbb{R}$ に対して, M の部分集合 $M_t \subset M$ を

$$M_t := \{ p \in M \mid (t, p) \in \mathcal{D} \}$$

と定める^a.

- $\forall (t, p) \in \mathcal{D}$ に対する連続写像^b $\theta_t: M_t \rightarrow M$ および連続曲線 $\theta^{(p)}: \mathcal{D}^{(p)} \rightarrow M$ をそれぞれ

$$\begin{aligned}\theta_t(q) &:= \theta(t, q), \\ \theta^{(p)}(s) &:= \theta(s, p)\end{aligned}$$

により定める.

^a $\mathcal{D}^{(p)}$ はフローの領域 \mathcal{D} を, 点 $(0, p)$ を通るように「横に切り」, M_t は「縦に切る」と言うイメージ.

^b 極大局所フロー θ に関しては, θ_t の値域が実は M_{-t} であることが, 定理 B.2-(2) によりわかる.

命題 B.13: 局所的フローの無限小生成子

C^∞ 多様体 M 上の C^∞ 級の局所的フロー $\theta: \mathcal{D} \rightarrow M$ を与える. M 上のベクトル場

$$V: M \rightarrow TM, p \mapsto (p, \theta^{(p)}(0))$$

のことを^a θ の無限小生成子 (infinitesimal generator) と呼ぼう.

このとき $V \in \mathfrak{X}(M)$ であり, $\forall p \in M$ に対して C^∞ 曲線 $\theta^{(p)}: \mathcal{D}^{(p)} \rightarrow M$ は V の積分曲線である.

^a フローの定義域の定義から $M_0 = M$ であることに注意. このとき, 接ベクトルの局所性から $\forall p \in M$ に対して $\theta^{(p)}(0)$ が定義される.

証明 $V \in \mathfrak{X}(M)$ であることに関しては命題 B.12 の証明がそのまま適用できる.

$\forall p \in M$ を 1 つ固定する. $\forall t \in \mathcal{D}^{(p)}$ に対して, フローの定義域の定義より $\mathcal{D}^{(p)}, \mathcal{D}^{(\theta^{(p)}(t))} \subset \mathbb{R}$ はどちらも 0 を含む開区間であるから, 十分小さい $\varepsilon > 0$ に対しては $(t - \varepsilon, t + \varepsilon) \subset \mathcal{D}^{(p)}$ かつ $(-\varepsilon, \varepsilon) \subset \mathcal{D}^{(\theta^{(p)}(t))}$ が成り立つ. このとき $\forall s \in (-\varepsilon, \varepsilon) \subset \mathcal{D}^{(\theta^{(p)}(t))}$ をとってくると $t + s \in (t - \varepsilon, t + \varepsilon) \subset \mathcal{D}^{(p)}$ であるから, 局所的フローの定義の条件 (LF-2) より $\theta(s, \theta(t, p)) = \theta(s + t, p)$ が成り立つ. あとはこの s に対して命題 B.12 の証明を適用すれば良い. ■

極大局所フローに対しては命題 B.13 の逆も言える [6, p.212, Theorem 9.12]:

定理 B.2: フローの基本定理

M を境界なし C^∞ 多様体とする. $\forall V \in \mathfrak{X}(M)$ に対して, 極大局所フロー $\theta: \mathcal{D} \rightarrow M$ であって無限小生成子が V であるようなものが一意に存在する. さらに, この θ は以下の性質をみたす:

- (1) $\forall p \in M$ に対し, $\theta^{(p)}: \mathcal{D}^{(p)} \rightarrow M$ は初期条件 $\theta^{(p)}(0) = p$ を満たす V の唯一の極大積分曲線である.

(2)

$$s \in \mathcal{D}^{(p)} \implies \mathcal{D}^{(\theta(s, p))} = \{t - s \mid t \in \mathcal{D}^{(p)}\} =: \mathcal{D}^{(p)} - s$$

(3) $\forall t \in \mathbb{R}$ に対して, 集合 M_t は M の開集合であり, 連続写像 $\theta_t: M_t \longrightarrow M_{-t}$ は θ_{-t} を逆にもつ微分同相写像である.

上述の極大局所フロー θ のことを, V によって生成されたフロー (flow generated by V) と呼ぶ.

証明 $\forall V \in \mathfrak{X}(M)$ を 1 つ固定する.

定義域を共有する 2 つの積分曲線が交差しないこと

命題 B.10 より, $J \subset \mathbb{R}$ を開区間として, V の積分曲線 $\gamma, \tilde{\gamma}: J \longrightarrow M$ をとることができる. ここで, ある $t_0 \in J$ において $\gamma(t_0) = \tilde{\gamma}(t_0)$ であると仮定する^{*12}. このとき $\gamma = \tilde{\gamma}$ でなくてはならないことを示そう.

部分集合 $S \subset J$ を

$$S := \{t \in J \mid \gamma(t) = \tilde{\gamma}(t)\}$$

と定義する. 示すべきは $S = J$ である. 仮定より $t_0 \in S$ なので S は空でない. また, 積多様体 $M \times M$ 上の連続曲線 $\alpha: J \longrightarrow M \times M$ を $\alpha(t) := (\gamma(t), \tilde{\gamma}(t))$ と定義すると, M の部分空間 $\Delta := \{(p, p) \in M \times M\}$ を使って $S = \alpha^{-1}(\Delta)$ と書けるが, 任意の C^∞ 多様体が Hausdorff 空間であることから Δ は閉集合であり^{*13}, α が連続写像なので S も J の閉集合であることがわかる. 一方で $\forall t_1 \in S$ をとると, 積分曲線の定義から $\gamma, \tilde{\gamma}$ は点 $\gamma(t_1) \in M$ を含むある C^∞ チャートの上の同一の常微分方程式の解であり, かつ初期条件 $\gamma(t_1) = \tilde{\gamma}(t_1)$ を充たす. 故に常微分方程式の解の一意性から, ある t_1 を含む開区間 $I_{t_1} \subset \mathbb{R}$ 上で $\gamma|_{I_{t_1}} = \tilde{\gamma}|_{I_{t_1}}$ が成り立つ. i.e. $t_1 \in I_{t_1} \cap J \subset S$ で, $t_1 \in S$ は任意だったので S は J の開集合でもある. さらに J は連結なので, $J = S$ が示された^{*14}

極大局所フロー $\theta: \mathcal{D} \longrightarrow M$ の構成

$\forall p \in M$ を 1 つ固定する. 初期条件 $\gamma(0) = p$ を充たす^{*15} V の積分曲線 $\gamma: J_\gamma \longrightarrow M$ 全体の集合を $\mathcal{I}^{(p)}$ とおき,

$$\mathcal{D}^{(p)} := \bigcup_{\gamma \in \mathcal{I}^{(p)}} J_\gamma$$

と定義する. 先述の議論から M の C^∞ 曲線

$$\theta^{(p)}: \mathcal{D}^{(p)} \longrightarrow M, t \longmapsto \left(\gamma(t) \text{ s.t. } \gamma \in \mathcal{I}^{(p)} \text{ かつ } t \in J_\gamma \right)$$

は well-defined であり, かつその構成から明らかに初期条件 $\theta^{(p)}(0) = p$ を充たす唯一の極大積分曲線である.

^{*12} 時刻 $t_0 \in J$ において 2 つの積分曲線 $\gamma, \tilde{\gamma}$ が交差するということ.

^{*13} $(M \times M) \setminus \Delta$ が開集合である $\iff \forall (p, q) \in (M \times M) \setminus \Delta$ に対して $p, q \in M$ の開近傍 $U \subset M, V \subset M$ が存在して $U \times V \subset (M \times M) \setminus \Delta$ を充たす $\iff \forall (p, q) \in (M \times M) \setminus \Delta$ に対して $p, q \in M$ の開近傍 $U \subset M, V \subset M$ が存在して $U \cap V = \emptyset$ を充たす $\iff M$ が Hausdorff 空間である

^{*14} $S \subset J$ が開かつ閉なので $J \setminus S \subset J$ は開集合であり, $J = S \cup (J \setminus S)$ かつ $S \cap (J \setminus S) = \emptyset$ が成り立つ. J は連結なので $S, J \setminus S$ のどちらかが空でなくてはならないが $S \neq \emptyset$ だったので $J \setminus S = \emptyset \iff J = S$ が言えた.

^{*15} 従って $0 \in J_\gamma$ とする.

$p \in M$ は任意だったので、ここで

$$\mathcal{D} := \{ (t, p) \in \mathbb{R} \times M \mid t \in \mathcal{D}^{(p)} \},$$

$$\theta: \mathcal{D} \longrightarrow M, (t, p) \longmapsto \theta^{(p)}(t)$$

と定義する。これが**局所フローの定義**の条件 **(LF-1)**, **(LF-2)** を満たすことを確認する。

(LF-1) 構成より明らか。

(LF-2) $\forall p \in M, \forall s \in \mathcal{D}^{(p)}$ をとり, $q := \theta(s, p)$ とおく。このとき $\forall t \in \mathcal{D}^{(p)} - s$ に対して $s+t \in \mathcal{D}^{(p)}$ が成り立つ。ここで, C^∞ 曲線

$$\gamma: \mathcal{D}^{(p)} - s \longrightarrow M, t \longmapsto \theta(t+s, p) = \theta^{(p)}(t+s)$$

は補題 B.3-(2) より初期条件 $\gamma(0) = q$ を満たす V の積分曲線であるが, 常微分方程式の解の一意性から $\gamma = \theta^{(q)}|_{\mathcal{D}^{(p)}-s}$ が成り立つ。あとは $\mathcal{D}^{(p)} - s = \mathcal{D}^{(q)}$ を示せば, $\forall t \in \mathcal{D}^{(q)}$ に対して

$$\theta(t, \theta(s, p)) = \theta(t, q) = \theta^{(q)}(t) = \gamma(t) = \theta(t+s, p)$$

となって **(LF-2)** の証明が完了する。

$\theta^{(q)}$ が極大積分曲線なので $\mathcal{D}^{(p)} - s \subset \mathcal{D}^{(q)}$ が言える。 $\mathcal{D}^{(p)} - s \supset \mathcal{D}^{(q)}$ を示そう。まず $0 \in \mathcal{D}^{(p)}$ なので $-s \in \mathcal{D}^{(p)} - s \subset \mathcal{D}^{(q)}$ が言える。従って $\theta(-s, q) = \theta^{(q)}(-s) = \gamma(-s) = \theta^{(p)}(0) = p$ であり, $\forall t \in \mathcal{D}^{(q)} + s$ に対して $-s+t \in \mathcal{D}^{(p)}$ が成り立つ。 C^∞ 曲線

$$\gamma: \mathcal{D}^{(q)} + s \longrightarrow M, t \longmapsto \theta(t-s, q) = \theta^{(q)}(t-s)$$

は補題 B.3-(2) より初期条件 $\gamma(0) = p$ を満たす V の積分曲線なので, 常微分方程式の解の一意性から $\gamma = \theta^{(p)}|_{\mathcal{D}^{(q)}+s}$ が言えて, $\theta^{(p)}$ の極大性から $\mathcal{D}^{(q)} + s \subset \mathcal{D}^{(p)} \iff \mathcal{D}^{(p)} - s \supset \mathcal{D}^{(q)}$ が示された。

$\mathcal{D} \subset \mathbb{R} \times M$ が開集合かつ θ が C^∞ 級

部分集合 $W \subset \mathcal{D}$ を

$$W := \left\{ (t, p) \in \mathcal{D} \mid \begin{array}{l} \text{以下を満たす開近傍 } (t, p) \in J \times U \subset \mathcal{D} \text{ が存在:} \\ (1) J \subset \mathbb{R} \text{ は開区間で } 0, t \in J \\ (2) U \subset M \text{ は } p \text{ の開近傍} \\ (3) \theta|_{J \times U} \text{ が } C^\infty \text{ 級} \end{array} \right\}$$

と定義する。 $W = \mathcal{D}$ を背理法により示す。まず $\exists(\tau, p_0) \in \mathcal{D} \setminus W$ を仮定する。常微分方程式の解の存在定理より $(0, p_0) \in W$ なので, $\tau > 0$ としよう。 $\tau < 0$ のときも議論は全く同様である。

$t_0 := \sup\{t \in \mathbb{R} \mid (t, p_0) \in W\}$ とする。このとき $0 < t_0 < \tau$ であつ $0, \tau \in \mathcal{D}^{(p_0)}$ なので $t_0 \in \mathcal{D}^{(p_0)}$ が言える。 $q_0 := \theta^{(p_0)}(t_0)$ とおこう。常微分方程式の解の存在定理から, ある $\varepsilon > 0$ と q_0 の開近傍 $q_0 \in U_0 \subset M$ が存在して $(-\varepsilon, \varepsilon) \times U_0 \subset W$ となる。ここで $t_1 \in (t_0 - \varepsilon, t_0)$ を $\theta^{(p_0)}(t_1) \in U_0$ を満たすようにとる。このとき $t_1 < t_0$ なので $(t_1, p_0) \in W$ であり, 故にある $\delta > 0$ と p_0 の開近傍 $p_0 \in U_1 \subset M$ が存在して $(t_1 - \delta, t_1 + \delta) \times U_1 \subset W$ となる。従って W の定義から, θ は $[0, t_1 + \delta) \times U_1$ 上で C^∞ 級である。 $\theta(t_1, p_0) \in U_0$ なので, $\theta(\{t_1\} \times U_1) \subset U_0$ を満たすような U_1 をとることができる。さて,

$$\tilde{\theta}: [0, t_1 + \varepsilon) \times U_1 \longrightarrow M,$$

$$(t, p) \longmapsto \begin{cases} \theta_t(p), & (t, p) \in [0, t_1) \times U_1 \\ \theta_{t-t_1} \circ \theta_{t_1}(p), & (t, p) \in (t_1 - \varepsilon, t_1 + \varepsilon) \times U_1 \end{cases}$$

と定義した写像 $\tilde{\theta}$ は, θ が条件 **(LF-2)** を満たすことから $(t_1 - \varepsilon, t_1) \times U_1$ 上 $\theta_t(p) = \theta_{t-t_1} \circ \theta_{t_1}(p)$ となり well-defined で, かつ U_1, t_1, ε の取り方から C^∞ 級である. その上 $\forall p \in U_1$ に対して C^∞ 曲線 $t \mapsto \tilde{\theta}(t, p)$ は V の積分曲線なので, $\tilde{\theta}$ は $(t_0, p_0) \notin W$ への θ の C^∞ 級の延長である. しかるにこのことは t_0 の取り方に矛盾する.

- (1) $\mathcal{D}^{(p)}, \theta^{(p)}$ の構成から明らか.
- (2) **(LF-2)** の確認で示した.
- (3) \mathcal{D} が $\mathbb{R} \times M$ の開集合なので, $\forall t \in \mathbb{R}$ に対して $M_t := \{p \in M \mid (t, p) \in \mathcal{D}\}$ は開集合である.*16 .
また, (2) から

$$\begin{aligned}
 p \in M_t &\implies t \in \mathcal{D}^{(p)} \\
 &\implies \mathcal{D}^{(\theta_t(p))} = \mathcal{D}^{(p)} - t \\
 &\implies -t \in \mathcal{D}^{(\theta_t(p))} \\
 &\implies \theta_t(p) \in M_{-t}
 \end{aligned}$$

が言えるので $\theta_t(M_t) \subset M_{-t}$ である. さらに **(LF-2)** から $\theta_{-t} \circ \theta_t = \text{id}_{M_t}$, $\theta_t \circ \theta_{-t} = \text{id}_{M_{-t}}$ が言える. θ が C^∞ 級なので θ_t, θ_{-t} も C^∞ 級であるから $\theta_t: M_t \rightarrow M_{-t}$ は微分同相写像である.

■

定理 B.3: 境界付き多様体におけるフローの基本定理

M を境界付き多様体とし, $V \in \mathfrak{X}(M)$ は ∂M に接する^aとする. このとき定理 B.2 と全く同じ結果が V に対して成り立つ.

^a i.e. $\forall p \in \partial M$ において $V_p \in T_p(\partial M) \subset T_p M$ が成り立つ.

証明 [6, p.227, Theorem 9.34]

■

B.3.3 完備なベクトル場

定義 B.9: ベクトル場の完備性

C^∞ ベクトル場 $X \in \mathfrak{X}(M)$ が完備 (complete) であるとは, それが大域的なフローを生成することを言う.

補題 B.4: uniform time lemma

C^∞ 多様体 M およびその上の C^∞ ベクトル場 $V \in \mathfrak{X}(M)$ を与える. $\theta: \mathcal{D} \rightarrow M$ を V が生成するフローとする.

このとき, ある $\varepsilon > 0$ が存在して $\forall p \in M$ に対して $(-\varepsilon, \varepsilon) \subset \mathcal{D}^{(p)}$ を満たすならば, V は完備である.

*16 写像 $\iota_t: M \rightarrow \mathbb{R} \times M, p \mapsto (t, p)$ は, 开区間と開集合の直積 $J \times U \subset \mathbb{R} \times M$ に対して $t \in J$ なら $\iota_t^{-1}(J \times U) = U$, $t \notin J$ なら $\iota_t^{-1}(J \times U) = \emptyset$ となるので連続写像である. 従って $M_t = \iota_t^{-1}(\mathcal{D}) \subset M$ は M の開集合.

証明 主張の仮定が満たされているとする．このとき V が完備であることを背理法により示す．そのためにまずある $p \in M$ が存在して、 $\mathcal{D}^{(p)}$ が上に有界であると仮定する．下に有界な場合も同様の議論ができる．

$b := \sup \mathcal{D}^{(p)}$ とおき、 $t_0 \in (b - \varepsilon, b)$ を 1 つとる． $q := \theta^{(p)}(t_0)$ とおく．仮定より V の積分曲線 $\theta^{(p)}$ は少なくとも $(-\varepsilon, \varepsilon)$ 上では定義されている．ここで C^∞ 曲線

$$\gamma: (-\varepsilon, t_0 + \varepsilon) \longrightarrow M, t \longmapsto \begin{cases} \theta^{(p)}(t), & t \in (-\varepsilon, b) \\ \theta^{(q)}(t - t_0), & t \in (t_0 - \varepsilon, t_0 + \varepsilon) \end{cases}$$

と定義すると、これは $\forall t \in (t_0 - \varepsilon, b)$ に対して (LF-2) より $\theta^{(q)}(t - t_0) = \theta_{t-t_0}(q) = \theta(t - t_0) \circ \theta_{t_0}(p) = \theta_t(p) = \theta^{(p)}(t)$ が成り立つので well-defined である．特に補題 B.3-(2) より γ は初期条件 $\gamma(0) = p$ を充たす V の積分曲線なので $(-\varepsilon, t_0 + \varepsilon) \subset \mathcal{D}^{(p)}$ ということになるが、 $t_0 + \varepsilon > b$ より b の取り方に矛盾する． ■

定理 B.4: コンパクト台を持つベクトル場は完備

C^∞ ベクトル場 X がコンパクト台を持つならば、 X は完備である．

証明 [6, p.216, Theorem 9.16] ■

系 B.5: コンパクト多様体のベクトル場は完備

コンパクトな C^∞ 多様体上の任意の C^∞ ベクトル場は完備である．

定理 B.6: Lie 群の左不変ベクトル場は完備

Lie 群 G を与える．このとき $\forall X \in \mathfrak{X}^L(G)$ は完備である．

証明 左不変ベクトル場 $X \in \mathfrak{X}(G)$ の定義は、 $\forall g \in G$ に対して X が自分自身と L_g -related であることだった．

さて、 $\theta: \mathcal{D} \longrightarrow G$ を X が生成するフローとする．このとき $\theta^{(1_G)}: \mathcal{D}^{(1_G)} \longrightarrow G$ に関して $\mathcal{D}^{(1_G)}$ は開区間なので、十分小さい $\varepsilon > 0$ に対して $(-\varepsilon, \varepsilon) \subset \mathcal{D}^{(1_G)}$ を充たすようにできる．

$\forall g \in G$ を 1 つとる． X は自分自身と L_g -related なので、命題 B.11 より $L_g \circ \theta^{(1_g)}: \mathcal{D}^{(1_G)} \longrightarrow G$ は初期条件 $(L_g \circ \theta^{(1_g)})(0) = g$ を充たす X の積分曲線である．よって定理 B.2-(1) から、少なくとも $(-\varepsilon, \varepsilon)$ 上で $\theta^{(g)} = L_g \circ \theta^{(1_g)}$ が言える．i.e. $(-\varepsilon, \varepsilon) \subset \mathcal{D}^{(g)}$ であるから、補題 B.4 から X は完備である． ■

B.4 Lie 微分

Euclid 空間 \mathbb{R}^d の点 $p \in \mathbb{R}^d$ におけるベクトル場 $X \in \mathfrak{X}(\mathbb{R}^d)$ の方向微分とは、数ベクトル $v \in \mathbb{R}^d$ を一つ指定して

$$D_v X(p) := \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} X_{p+tv} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{X_{p+tv} - X_p}{t} = \lim_{t \rightarrow 0} \frac{X^\mu(p+tv) - X^\mu(p)}{t} \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_p \quad (\text{B.4.1})$$

と定義するのが妥当だろう．しかし、この定義は \mathbb{R}^d が \mathbb{R} -ベクトル空間であることを使ってしまったっており、一般の C^∞ 多様体 M 上で同じことをやろうとしても上手くいかない．この問題を、ベクトル場の積分曲線を使って上手く解決したものが Lie 微分である．

定義 B.10: ベクトル場の Lie 微分

境界あり/なし C^∞ 多様体 M を与える.

ベクトル場 $X \in \mathfrak{X}(M)$ の, $V \in \mathfrak{X}(M)$ に沿った Lie 微分 (Lie derivative of X with respect to V) とは, $\forall p \in M$ において

$$\begin{aligned} (\mathcal{L}_V X)_p &:= \left. \frac{d}{dt} \right|_{t=0} T_{\theta_t(p)}(\theta_{-t})(X_{\theta_t(p)}) \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_{\theta_t(p)}(\theta_{-t})(X_{\theta_t(p)}) - X_p}{t} \end{aligned}$$

と定義される C^∞ ベクトル場 $\mathcal{L}_V X \in \mathfrak{X}(M)$ のこと. ただし θ は V が生成するフローである.

命題 B.14:

境界あり/なし C^∞ 多様体 M と, その上の C^∞ ベクトル場 $V, X \in \mathfrak{X}(M)$ を与える. もし $\partial M \neq \emptyset$ のときは V は ∂M に接する^aとする.

このとき, $\forall p \in M$ において接ベクトル $(\mathcal{L}_V X)_p \in T_p M$ が存在し, $\mathcal{L}_V X$ は C^∞ ベクトル場になる.

^a i.e. $\forall p \in \partial M$ において $V_p \in T_p(\partial M) \subset T_p M$ が成り立つ.

証明 \mathcal{D} をフローの定義域, $\theta: \mathcal{D} \rightarrow M$ を V が生成するフローとする. $\forall p \in M$ を1つ固定し, p を含む M のチャート $(U, \varphi) = (U, (x^\mu))$ をとる. 開区間 $0 \in J_0 \subset \mathbb{R}$ と開集合 $p \in U_0 \subset U$ を, $J_0 \times U_0 \subset \mathcal{D}$ かつ $\theta(J_0 \times U_0) \subset U$ を満たすようにとる^{*17}. このとき $\forall t \in J_0$ および $\forall f \in C^\infty(U_0)$ に対して

$$\begin{aligned} T_{\theta_t(p)}(\theta_{-t})(X_{\theta_t(p)})f &= X_{\theta_t(p)}(f \circ \theta_{-t}) \\ &= X^\mu(\theta_t(p)) \left. \frac{\partial}{\partial x^\mu} \right|_{\theta_t(p)} (f \circ \theta_{-t}) \\ &= X^\mu(\theta_t(p)) \left. \frac{\partial}{\partial x^\mu} \right|_{\varphi(\theta_t(p))} (f \circ \theta_{-t} \circ \varphi^{-1}) \\ &= X^\mu(\theta_t(p)) \left. \frac{\partial}{\partial x^\nu} \right|_{\varphi(\theta_{-t}(\theta_t(p)))} (f \circ \varphi^{-1}) \left. \frac{\partial}{\partial x^\mu} \right|_{\varphi(\theta_t(p))} (x^\nu \circ \theta_{-t} \circ \varphi^{-1}) \\ &= X^\mu(\theta_t(p)) \left. \frac{\partial}{\partial x^\mu} \right|_{\varphi(\theta_t(p))} (x^\nu \circ \theta_{-t} \circ \varphi^{-1}) \left. \frac{\partial}{\partial x^\nu} \right|_{\varphi(p)} (f \circ \varphi^{-1}) \\ &= \left(X^\mu(\theta_t(p)) \left. \frac{\partial}{\partial x^\mu} \right|_{\varphi(\theta_t(p))} (x^\nu \circ \theta_{-t} \circ \varphi^{-1}) \left. \frac{\partial}{\partial x^\nu} \right|_p \right) f \end{aligned}$$

と計算できる. $X^\mu: M \rightarrow \mathbb{R}$, $\theta_t: M_t \rightarrow M_{-t}$, $x^\nu \circ \theta_{-t} \circ \varphi^{-1}: \mathbb{R}^{\dim M} \rightarrow \mathbb{R}$ の全てが C^∞ 写像なので $\left. \frac{\partial}{\partial x^\nu} \right|_p \in T_p M$ の係数は $p \in U_0$ に関して C^∞ 級である. よって命題 B.2 から写像 $M \rightarrow T_p M$, $p \mapsto T_{\theta_t(p)}(\theta_{-t})(X_{\theta_t(p)})$ は C^∞ 級ベクトル場であり^{*18}, 示された. ■

^{*17} θ は C^∞ 写像なのでこのような J_0, U_0 をいつでもとることができる.

^{*18} 従って $X_p \in T_p M$ との差をとることができる.

【例 B.4.1】

$M = \mathbb{R}^d$ とし, M のチャート $(\mathbb{R}^d, (x^\mu))$ をとる. このとき C^∞ ベクトル場

$$V := v^\mu \frac{\partial}{\partial x^\mu} \quad \text{w/} \quad v^\mu = \text{const.}$$

の生成するフローは

$$\theta: \mathbb{R} \times \mathbb{R}^d \longrightarrow \mathbb{R}^d, \quad (t, (p^1, \dots, p^d)) \longmapsto (p^1 + v^1 t, \dots, p^d + v^d t)$$

と書ける. 故に, $X \in C^\infty(\mathbb{R}^d)$ の V に沿った Lie 微分は

$$\begin{aligned} (\mathcal{L}_V X)_p &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_{\theta_t(p)}(\theta_{-t})(X_{\theta_t(p)}) - X_p}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{T_{p+vt}(\theta_{-t})(X_{p+vt}) - X_p}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{1}{t} \left(X^\mu(p+vt) \frac{\partial x^\nu}{\partial x^\mu}(p+vt) \frac{\partial}{\partial x^\nu} \Big|_p - X^\mu(p) \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_p \right) \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{X^\mu(p+tv) - X^\mu(p)}{t} \frac{\partial}{\partial x^\mu} \Big|_p \\ &= D_v X(p) \end{aligned}$$

となって (B.4.1) を再現する.

定理 B.7: Lie 微分の計算

M を境界あり/なし C^∞ 多様体とする. このとき, $\forall V, X \in \mathfrak{X}(M)$ に対して

$$\mathcal{L}_V X = [V, X]$$

が成り立つ.

証明 $\theta: \mathcal{D} \longrightarrow M$ を V が生成するフローとする. $\forall p \in M$ を 1 つ固定する. 十分小さい t を取れば $(t, p) \in \mathcal{D}^{(p)}$ を充たすようにできる. このとき $\forall f \in C^\infty(M)$ に対して Taylor の定理から

$$f \circ \theta_t(p) = f(\theta^{(p)}(t)) = f(p) + t \frac{d}{dt} \Big|_{t=0} f(\theta^{(p)}(t)) + \mathcal{O}(t^2) = f(p) + t \frac{\partial}{\partial t} \Big|_{(0,p)} f(\theta(t, p)) + \mathcal{O}(t^2)$$

と書ける. 一方, 無限小生成子の定義から

$$Vf(p) = \frac{\partial}{\partial t} \Big|_{(0,p)} f(\theta(t, p))$$

が成り立つので

$$\lim_{t \rightarrow 0} \frac{f \circ \theta_t - f}{t} = Vf \tag{B.4.2}$$

と言える.

さて、定理 B.2-(3) より $\theta_{-t}: M_{-t} \rightarrow M_t$ は微分同相写像なので、ベクトル場 $X|_{M_{-t}}$ の押し出し $(\theta_{-t})_* X$ が一意的に存在し、

$$T_{\theta_t(p)}(\theta_{-t})(X_{\theta_t(p)}) = ((\theta_{-t})_* X)_{\theta_{-t}(\theta_t(p))} = ((\theta_{-t})_* X)_p$$

を充たす。よって (B.4.2) と系 B.1 から

$$\begin{aligned} (\mathcal{L}_V X)f &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{((\theta_{-t})_* X)f - Xf}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{X(f \circ \theta_{-t}) \circ \theta_t - Xf}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} \frac{X(f \circ \theta_{-t}) \circ \theta_t - Xf \circ \theta_t + Xf \circ \theta_t - Xf}{t} \\ &= \lim_{t \rightarrow 0} X \left(\frac{f \circ \theta_{-t} - f}{t} \right) \circ \theta_t + \lim_{t \rightarrow 0} \frac{Xf \circ \theta_t - Xf}{t} \\ &= X(-V)f + V(Xf) \\ &= [V, X]f \end{aligned}$$

が言える。 ■

B.5 C^∞ ベクトル束

C^∞ 級のベクトル束を構成する便利な補題から出発しよう [6, p.253]

補題 B.5: C^∞ ベクトル束の構成

- 境界あり/なし C^∞ 多様体 M
- n 次元実ベクトル空間の族 $\{E_p\}_{p \in M}$ と全射

$$\pi: \coprod_{p \in M} E_p \rightarrow M, (p, v) \mapsto p$$

- M の開被覆 $\{U_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$
- 全単射の族 $\{\psi_\lambda: \pi^{-1}(U_\lambda) \rightarrow U_\lambda \times \mathbb{R}^n\}_{\lambda \in \Lambda}$
- C^∞ 写像の族 $\{t_{\alpha\beta}: U_\alpha \cap U_\beta \rightarrow \text{GL}(n, \mathbb{R})\}_{\alpha, \beta \in \Lambda}$

の 5 つ組であって以下の条件を充たすものを与える：

(DVS-1) $\forall \lambda \in \Lambda$ および $\forall p \in U_\lambda$ に対して、制限

$$\psi_\lambda|_{E_p}: E_p \rightarrow \{p\} \times \mathbb{R}^n \cong \mathbb{R}^n$$

はベクトル空間の同型写像である。

(DVS-2) $\forall \alpha, \beta \in \Lambda$ および $\forall (p, v) \in (U_\alpha \cap U_\beta) \times \mathbb{R}^n$ に対して

$$\psi_\beta^{-1}(p, v) = \psi_\alpha^{-1}(p, t_{\alpha\beta}(p)(v))$$

が成り立つ。

このとき、集合 $E := \coprod_{p \in M} E_p$ 上の C^∞ 構造が一意的に存在して、 $\mathbb{R}^n \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} M$ が局所自明化 $\{\psi_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$ を持つ C^∞ ベクトル束になる。

証明 $\forall p \in M$ を1つとる. すると $\{U_\lambda\}_{\lambda \in \Lambda}$ は M の開被覆なので、ある $\alpha_p \in \Lambda$ が存在して $p \in U_{\alpha_p}$ となる. さらに U_{α_p} は開集合なので、 C^∞ チャート (V_p, φ_p) であって $p \in V_p \subset U_{\alpha_p}$ を満たすものが存在する. このとき、写像 $\tilde{\varphi}_p: \pi^{-1}(V_p) \rightarrow \varphi_p(V_p) \times \mathbb{R}^n$ を

$$\tilde{\varphi}_p := (\varphi_p \times \text{id}_{\mathbb{R}^n}) \circ \psi_{\alpha_p}|_{\pi^{-1}(V_p)}$$

と定義する.

まず、 M が境界を持たない場合に

- 集合 E
- E の部分集合族 $\{\pi^{-1}(V_p)\}_{p \in M}$
- 写像の族 $\{\tilde{\varphi}_p: \pi^{-1}(V_p) \rightarrow \varphi_p(V_p) \times \mathbb{R}^n\}_{p \in M}$

の3つ組が補題 B.1 の5条件を満たすこと、i.e. E が境界を持たない C^∞ 多様体になることを示そう.

(DS-1) $\forall p \in M$ に対して $\psi_p(\pi^{-1}(V_p)) = \varphi_p(V_p) \times \mathbb{R}^n \subset \mathbb{R}^{\dim M} \times \mathbb{R}^n$ であり、 $\varphi_p(V_p) \subset \mathbb{R}^{\dim M}$ はチャートの定義から $\mathbb{R}^{\dim M}$ の開集合なので $\psi_p(\pi^{-1}(V_p))$ は $\mathbb{R}^{\dim M} \times \mathbb{R}^n$ の開集合である. 仮定より $\psi_{\alpha_p}: \pi^{-1}(V_p) \rightarrow V_p \times \mathbb{R}^n$ は全単射であり、チャートの定義から $\varphi_p \times \text{id}_{\mathbb{R}^n}: V_p \times \mathbb{R}^n \rightarrow \varphi_p(V_p) \times \mathbb{R}^n$ は全単射なので $\psi_p = (\varphi_p \times \text{id}_{\mathbb{R}^n}) \circ \tilde{\varphi}_{\alpha_p}$ も全単射である.

(DS-2, 3) $\forall p, q \in M$ をとる. このとき

$$\begin{aligned}\tilde{\varphi}_p(\pi^{-1}(V_p) \cap \pi^{-1}(V_q)) &= \varphi_p(V_p \cap V_q) \times \mathbb{R}^n \\ \tilde{\varphi}_q(\pi^{-1}(V_p) \cap \pi^{-1}(V_q)) &= \varphi_q(V_p \cap V_q) \times \mathbb{R}^n\end{aligned}$$

はどちらも $\mathbb{R}^{\dim M} \times \mathbb{R}^n$ の開集合である. さらに $\forall (x, v) \in \tilde{\varphi}_p^{-1}(\pi^{-1}(V_p) \cap \pi^{-1}(V_q))$ に対して

$$\begin{aligned}\tilde{\varphi}_q \circ \tilde{\varphi}_p^{-1}(x, v) &= \tilde{\varphi}_q \circ \psi_{\alpha_p}^{-1}(\varphi_p^{-1}(x), v) \\ &= \tilde{\varphi}_q \circ \psi_{\alpha_q}^{-1}(\varphi_p^{-1}(x), t_{\alpha_q, \alpha_p}(\varphi_p^{-1}(x))(v)) \\ &= (\varphi_q \circ \varphi_p^{-1}(x), t_{\alpha_q, \alpha_p}(\varphi_p^{-1}(x))(v))\end{aligned}$$

が成り立つが、 C^∞ チャートの定義から $\varphi_{\alpha_p}, \varphi_{\alpha_q}$ は C^∞ 写像で、かつ仮定より t_{α_q, α_p} も C^∞ 写像なので、最右辺は C^∞ 写像の合成として書ける. よって $\tilde{\varphi}_q \circ \tilde{\varphi}_p^{-1}$ は C^∞ 写像である.

(DS-4) $\{(V_p, \varphi_p)\}_{p \in M}$ は M のアトラスなので、高々可算濃度の部分集合 $I \subset M$ が存在して $\{V_i\}_{i \in I}$ が M の開被覆になる. このとき

$$E = \coprod_{p \in \bigcup_{i \in I} V_i} E_p = \bigcup_{i \in I} \coprod_{p_i \in V_i} E_{p_i} = \bigcup_{i \in I} \pi^{-1}(V_i)$$

が言える.

(DS-5) 互いに相異なる $\xi = (p, v), \eta = (q, w) \in E$ をとる. もし $p = q$ ならば $\xi, \eta \in E_p \subset \pi^{-1}(V_p)$ である. $p \neq q$ ならば、 $V_p, V_q \subset M$ を $V_p \cap V_q = \emptyset$ を満たすようにとれる. すると $\pi^{-1}(V_p) \cap \pi^{-1}(V_q) = \pi^{-1}(V_p \cap V_q) = \emptyset$ であつ $\xi \in \pi^{-1}(V_p), \eta \in \pi^{-1}(V_q)$ が成り立つ.

次に、 M が境界付き多様体である場合を考える．座標を入れ替える写像

$$\text{swap}: \mathbb{R}^{\dim M} \times \mathbb{R}^n \longrightarrow \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^{\dim M}, (x^1, \dots, x^{\dim M}, v^1, \dots, v^n) \longmapsto (v^1, \dots, v^n, x^1, \dots, x^{\dim M})$$

は微分同相写像^{*19}であり，境界チャート (V_p, φ_p) に関して

$$\text{swap} \circ \psi_p(\pi^{-1}(V_p)) = \mathbb{R}^n \times \varphi_p(V_p) \subset \mathbb{R}^n \times \mathbb{H}^{\dim M} = \mathbb{H}^{\dim M+n}$$

が成り立つ． よって

- 集合 E
- E の部分集合族 $\{\pi^{-1}(V_p)\}_{p \in M}$
- 写像の族 $\{\text{swap} \circ \tilde{\varphi}_p: \pi^{-1}(V_p) \longrightarrow \mathbb{R}^n \times \varphi_p(V_p)\}_{p \in M}$

の 3 つ組が補題 B.2 の 5 条件を充たすことを示せば良いが，議論は M が境界を持たない場合と全く同様である． ■

^{*19} $\mathbb{R}^{\dim M+n}$ には標準的な C^∞ 構造を入れる．

付録 C

QFT ミニマム

この章は [25] による．自然単位系を用いる．

C.1 経路積分

時空を表す多様体を \mathcal{M} と書く． \mathcal{M} は時間方向と空間方向に $\mathcal{M} = \mathbb{R} \times \Sigma$ と書けるとする．場とはベクトル束 $V \hookrightarrow E \xrightarrow{\pi} \mathcal{M}$ の切断 $\varphi \in \Gamma(E)$ のこととする．

系のラグランジアン密度 $\mathcal{L}(\varphi(x), \partial_\mu \varphi(x))$ を与える．

- 時刻 t_i における古典場の配位が $\Psi_i \in \Gamma(E|_{\{t_i\} \times \Sigma})$ であることに対応する量子状態^{*1} $|\Psi_i, t_i\rangle$
- 時刻 t_f における古典場の配位が $\Psi_f \in \Gamma(E|_{\{t_f\} \times \Sigma})$ であることに対応する量子状態 $|\Psi_f, t_f\rangle$

の間に

$$\langle \Psi_f, t_f | \Psi_i, t_i \rangle \propto \int [d\varphi] \exp \left(i \int_{[t_i, t_f] \times \Sigma} d^{D+1}x \mathcal{L}(\varphi(x), \partial_\mu \varphi(x)) \right)$$

を要請するのが経路積分による場の量子化である．

$\hat{\varphi}(x)$ w/ $x \in \mathcal{M}$ を場の演算子とする．与えられた時空点 $x_1, \dots, x_n \in \mathcal{M}$ および境界条件 $\Psi_i \in \Gamma(E|_{\{t_i\} \times \Sigma})$, $\Psi_f \in \Gamma(E|_{\{t_f\} \times \Sigma})$ に対して，**Green 関数**を

$$G^{(n)}(x_1, \dots, x_n; \Psi_f, t_f; \Psi_i, t_i) := \frac{\langle \Psi_f, t_f | \mathcal{T} \{ \hat{\varphi}(x_1) \cdots \hat{\varphi}(x_n) \} | \Psi_i, t_i \rangle}{\langle \Psi_f, t_f | \Psi_i, t_i \rangle} \quad (\text{C.1.1})$$

で定義する．時刻 t における完全系 $\int_{\Gamma(E|_{\{t\} \times \Sigma})} [d\varphi] |\varphi|_{\{t\} \times \Sigma} \langle \varphi|_{\{t\} \times \Sigma} = 1$ を適当に挿入することで

$$G^{(n)}(x_1, \dots, x_n; \Psi_f, t_f; \Psi_i, t_i) \propto \int [d\varphi] \Psi_f[\varphi|_{\{t_f\} \times \Sigma}]^* \Psi_i[\varphi|_{\{t_i\} \times \Sigma}] \varphi(x_1) \cdots \varphi(x_n) \exp \left(i \int_{[t_i, t_f] \times \Sigma} d^{D+1}x \mathcal{L}(\varphi(x), \partial_\mu \varphi(x)) \right) \quad (\text{C.1.2})$$

と計算できる．ただし $\Psi_i[\varphi|_{\{t_i\} \times \Sigma}] := \langle \varphi|_{\{t_i\} \times \Sigma} | \Psi_i, t_i \rangle$, $\Psi_f[\varphi|_{\{t_f\} \times \Sigma}] := \langle \varphi|_{\{t_f\} \times \Sigma} | \Psi_f, t_f \rangle$ とおいた．煩雑なので以降では Ψ_i, Ψ_f と略記する．

^{*1} Heisenberg 表示

与えられた境界条件 $\Psi_i \in \Gamma(E|_{\{t_i\} \times \Sigma})$, $\Psi_f \in \Gamma(E|_{\{t_f\} \times \Sigma})$ に対して, **Green 関数の生成汎関数**を

$$Z_{\text{fl}}[J] := \frac{\langle \Psi_f, t_f | \mathcal{T} \exp \left(i \int_{[t_i, t_f] \times \Sigma} d^{D+1}x J(x) \hat{\varphi}(x) \right) | \Psi_i, t_i \rangle}{\langle \Psi_f, t_f | \Psi_i, t_i \rangle}$$

と定める. 実際,

$$\left. \frac{\delta^n Z_{\text{fl}}[J]}{\delta J(x_1) \cdots \delta J(x_n)} \right|_{J=0} = i^n G^{(n)}(x_1, \dots, x_n; \Psi_f, t_f; \Psi_i, t_i)$$

が成り立つので

$$Z_{\text{fl}}[J] = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{i^n}{n!} \int_{([t_i, t_f] \times \Sigma)^n} d^{D+1}x_1 \cdots d^{D+1}x_n J(x_1) \cdots J(x_n) G^{(n)}(x_1, \dots, x_n; \Psi_f, t_f; \Psi_i, t_i)$$

だと分かる. (C.1.2) より

$$Z_{\text{fl}}[J] = \frac{\int [d\varphi] \Psi_f^* \Psi_i \exp \left(i \int_{[t_i, t_f] \times \Sigma} d^{D+1}x (\mathcal{L}(x) + J(x) \phi(x)) \right)}{\int_{[t_i, t_f] \times \Sigma} [d\varphi] \Psi_f^* \Psi_i \exp \left(i \int d^{D+1}x \mathcal{L}(x) \right)}$$

が成り立つ.

$t_i \rightarrow -\infty$, $t_f \rightarrow \infty$ の極限を上手くとることで, Green 関数 (C.1.1) の境界条件への依存性を実質的に無くすることができる. このような極限としてよく使われるものに, $i\epsilon$ 処方がある: 簡単のため実スカラー場を考え, Lagrangian 密度の質量項が $-\frac{1}{2}\mu^2\varphi^2$ であるとする. このとき $\mu^2 \rightarrow \mu^2 - i\epsilon$ と置き換えると, これは系の Hamiltonian を $H \rightarrow H - i\epsilon \int_{\Sigma} d^3x \frac{\varphi(x)^2}{2} =: H^{(\epsilon)}$ に置き換えることに相当する. このとき \hat{H} の固有値, 固有状態をそれぞれ E_n , $|n\rangle$ とおき, $\hat{H}^{(\epsilon)}$ の固有値, 固有状態をそれぞれ $E_n^{(\epsilon)}$, $|n\rangle^{(\epsilon)}$ とおくと,

$$\begin{aligned} |\Psi_i, t_i\rangle &= e^{iH^{(\epsilon)}t_i} |\Psi_i\rangle \\ &= \sum_n e^{iE_n^{(\epsilon)}t_i} |n\rangle^{(\epsilon)} \langle n | \Psi_i \rangle \\ &\approx e^{\epsilon t_i \langle 0 | \int_{\Sigma} d^3x \frac{\hat{\varphi}(x)^2}{2} | 0 \rangle} \left(|0\rangle^{(\epsilon)} \langle 0 | \Psi_i \rangle + \sum_{n \neq 0} e^{\epsilon t_i (\langle n | \int_{\Sigma} d^3x \frac{\hat{\varphi}(x)^2}{2} | n \rangle - \langle 0 | \int_{\Sigma} d^3x \frac{\hat{\varphi}(x)^2}{2} | 0 \rangle)} e^{iE_n t_i} |n\rangle^{(\epsilon)} \langle n | \Psi_i \rangle \right) \end{aligned}$$

$$\xrightarrow[t_f \rightarrow +\infty]{t_i \rightarrow -\infty, \epsilon \rightarrow +0} |0\rangle \langle 0 | \Psi_i \rangle$$

同様に $\langle \Psi_f, t_f | \xrightarrow[t_f \rightarrow +\infty]{t_f \rightarrow +\infty, \epsilon \rightarrow +0} \langle \Psi_f | 0 \rangle \langle 0 |$ もわかり, 結局 (C.1.1) は

$$\lim_{\substack{t_i \rightarrow -\infty, \\ t_f \rightarrow +\infty}} G^{(n)}(x_1, \dots, x_n; \Psi_f, t_f; \Psi_i, t_i) = \langle 0 | \mathcal{T} \{ \hat{\varphi}(x_1) \cdots \hat{\varphi}(x_n) \} | 0 \rangle =: G^{(n)}(x_1, \dots, x_n)$$

となる. このとき (C.1.2) を

$$G^{(n)}(x_1, \dots, x_n) \propto \int [d\varphi] \varphi(x_1) \cdots \varphi(x_n) \exp \left(i \int_{\mathcal{M}} d^{D+1}x \mathcal{L}(x) \right)$$

と書く.

付録 D

C^∞ 多様体の話

[6, Chapter4, 5, 6] の内容を自分用に纏める.

D.1 沈めこみ・はめ込み・埋め込み

\mathbb{R}^n における逆関数定理から始める. まず距離空間に関する基本的な補題を用意する.

補題 D.1: Banach の不動点定理

空でない完備な距離空間 (X, d) を与える. このとき, 以下の条件を充たす任意の写像 $F: X \rightarrow X$ はただ 1 つの固定点を持つ:

(contraction) ある定数 $\lambda \in (0, 1)$ が存在し, $\forall x, y \in X$ に対して $d(F(x), F(y)) \leq \lambda d(x, y)$

証明 まず固定点の存在を示す. $\forall x_0 \in X$ を 1 つとり, X の点列 $(x_i)_{i=0}^\infty$ を漸化式 $x_{i+1} = F(x_i)$ によって帰納的に定める. 仮定より $\lambda \in (0, 1)$ なので, $\forall \varepsilon > 0$ に対して十分大きな $N_\varepsilon \in \mathbb{N}$ を取れば $\lambda^{N_\varepsilon} < \frac{1-\lambda}{d(x_1, x_0)} \varepsilon$ が成り立つようにできる. このとき $\forall m, n \geq N_\varepsilon$ に対して

$$\begin{aligned} d(x_m, x_n) &\leq d(x_m, x_{m-1}) + \cdots + d(x_{n+1}, x_n) && \because \text{三角不等式} \\ &\leq \lambda^{m-1} d(x_1, x_0) + \cdots + \lambda^n d(x_1, x_0) && \because \text{条件 (contraction)} \\ &\leq \lambda^n \left(\sum_{i=0}^\infty \lambda^i \right) d(x_1, x_0) \\ &\leq \lambda^{N_\varepsilon} \frac{d(x_1, x_0)}{1-\lambda} < \varepsilon \end{aligned}$$

が成り立つ. i.e. 点列 $(x_i)_{i=0}^\infty$ は Cauchy 列であり, 仮定より X は完備なのでその収束点 $x := \lim_{i \rightarrow \infty} x_i \in X$ が一意的に存在する. F は明らかに連続なので

$$F(x) = F\left(\lim_{i \rightarrow \infty} x_i\right) = \lim_{i \rightarrow \infty} F(x_i) = x$$

が成り立つ. i.e. x は固定点である.

次に固定点 x の一意性を示す. 別の固定点 $x' \in X$ が存在したとする. このとき条件 **(contraction)** より

$$d(x, x') = d(F(x), F(x')) \leq \lambda d(x, x') \iff (1-\lambda)d(x, x') \leq 0$$

が成り立つので $x = x'$ でなくてははいけない. ■

定理 D.1: \mathbb{R}^n における逆関数定理

- 開集合^a $U, V \in \mathbb{R}^n$
- C^∞ 関数^b $F: U \rightarrow V, x \mapsto (F^1(x), \dots, F^n(x))$

を与え, F の Jacobi 行列を返す C^∞ 写像

$$DF: U \rightarrow M(n, \mathbb{R}), x \mapsto \left[\frac{\partial F^\mu}{\partial x^\nu}(x) \right]_{1 \leq \mu, \nu \leq n}$$

を定める. このとき, ある点 $p \in U$ において $DF(p) \in GL(n, \mathbb{R})$ ならば,

- 点 $p \in U$ の連結な近傍 $U_0 \subset U$
- 点 $F(p) \in V$ の連結な近傍 $V_0 \subset V$

が存在して $F|_{U_0}: U_0 \rightarrow V_0$ が微分同相写像^cになる.

^a \mathbb{R}^n には通常の Euclid 位相を入れる.

^b $F = (F^1, \dots, F^n)$ の各成分 F^i が任意回偏微分可能.

^c i.e. $F|_{U_0}$ は C^∞ 級の逆写像を持つ.

証明 $U' := \{x - p \in \mathbb{R}^n \mid x \in U\}, V' := \{x - F(p) \in \mathbb{R}^n \mid x \in V\}$ とおく. このとき写像

$$F_1: U' \rightarrow V', x \mapsto F(x + p) - F(p)$$

は C^∞ 級で, かつ $F_1(0) = 0, DF_1(0) = DF(p)$ を充たし, 0 の連結な近傍 $0 \in U'_0 \subset U', 0 \in V'_0 \subset V'$ が存在して $F_1|_{U'_0}: U'_0 \rightarrow V'_0$ が微分同相写像になることと, 点 $p \in U$ の連結な近傍 $p \in U_0 \subset U$ と点 $F(p) \in V$ の連結な近傍 $F(p) \in V_0 \subset V$ が存在して $F|_{U_0}: U_0 \rightarrow V_0$ が微分同相写像になることは同値である.

さらに, $V'' := \{DF_1(0)^{-1}(x) \in \mathbb{R}^n \mid x \in V'\}, V''_0 := \{DF_1(0)^{-1}(x) \in \mathbb{R}^n \mid x \in V'_0\}$ とおくと写像^{*1}

$$F_2: U' \rightarrow V'', x \mapsto DF_1(0)^{-1}(F_1(x))$$

は C^∞ 級で, $DF_2(0) = \mathbb{1}_n$ かつ $V''_0 \subset V''$ は 0 の連結な近傍であり^{*2}, $F_2|_{U'_0}: U'_0 \rightarrow V''_0$ が微分同相写像になることと $F_1|_{U'_0}: U'_0 \rightarrow V'_0$ が微分同相写像になることは同値である. 以上の考察から,

- $p = 0 \in U$
- $F(p) = 0 \in V$
- $DF(p) = \mathbb{1}_n$

を仮定しても一般性を失わないことが分かった.

ここで C^∞ 写像

$$H: U \rightarrow \mathbb{R}^n, x \mapsto x - F(x)$$

^{*1} $DF_1(0)^{-1}(F_1(x))$ と言うのは, 列ベクトル $F_1(x) \in \mathbb{R}^n$ に $n \times n$ 行列 $DF_1(0)^{-1} \in M(n, \mathbb{R})$ を作用させると言う意味.

^{*2} V''_0 が連結であり, 行列 $DF_1(0)^{-1}$ をかけると言う写像は連続なので.

を考える．まず $DH(0) = \mathbb{1}_n - \mathbb{1}_n = 0$ が成り立つことがわかる．さらに写像 $DH: U \rightarrow M(n, \mathbb{R})$, $x \mapsto DH(x)$ の連続性^{*3}から, $B_\delta(0) \subset U$ を充たす $\delta > 0$ が存在して, $\forall x \in \overline{B_\delta(0)}$ に対して^{*4}

$$\|DH(x) - DH(0)\| = \|DH(x)\| \leq \frac{1}{2}$$

が成り立つようにできる．

F は $\overline{B_\delta(0)}$ 上単射

$\forall x, y \in \overline{B_\delta(0)}$ をとる． $\overline{B_\delta(0)}$ は凸集合なので $\forall t \in [0, 1]$ に対して $x + t(y - x) \in \overline{B_\delta(0)}$ が成り立つ．
よって

$$\begin{aligned} |H(y) - H(x)| &= \left| \int_0^1 dt \frac{d}{dt} H(x + t(y - x)) \right| \\ &= \left| \int_0^1 dt DH(x + t(y - x))(y - x) \right| \\ &\leq \int_0^1 dt |DH(x + t(y - x))(y - x)| \\ &\leq \int_0^1 dt \sup_{x \in \overline{B_\delta(0)}} \|DH(x)\| |y - x| \\ &\leq \frac{1}{2} |y - x| \end{aligned} \tag{D.1.1}$$

が言える．故に

$$\begin{aligned} |y - x| &= |F(y) - F(x) + H(y) - H(x)| \\ &\leq |F(y) - F(x)| + |H(y) - H(x)| \\ &\leq |F(y) - F(x)| + \frac{1}{2} |y - x| \end{aligned}$$

が成り立ち,

$$\frac{1}{2} |y - x| \leq |F(y) - F(x)| \tag{D.1.2}$$

が従う．故にノルムの正定値性から $\overline{B_\delta(0)}$ 上 F が単射だと分かった．

$\overline{B_{\delta/2}(0)} \subset F(\overline{B_\delta(0)})$

$\forall y \in \overline{B_{\delta/2}(0)}$ に対してある $x_y \in \overline{B_\delta(0)}$ が存在して $F(x_y) = y$ を充たすことを示す． C^∞ 写像

$$G: U \rightarrow \mathbb{R}^n, x \mapsto y + H(x) = y + x - F(x)$$

を考える．不等式 (D.1.1) から $\forall x \in \overline{B_\delta(0)}$ に対して

$$|G(x)| \leq |y| + |H(x)| \leq \frac{\delta}{2} + \frac{1}{2} |x| \leq \delta$$

が成り立つので $G(\overline{B_\delta(0)}) \subset \overline{B_\delta(0)}$ が分かった．その上再度 (D.1.1) から $\forall x, y \in \overline{B_\delta(0)}$ に対して

$$|G(x) - G(y)| = |H(x) - H(y)| \leq \frac{1}{2} |x - y|$$

^{*3} H が C^∞ 級なので DH は連続．

^{*4} $\|\cdot\|: M(n, \mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$ は Frobenius ノルム．

が成り立つので、空でない完備な距離空間 $\overline{B}_\delta(0)$ 上の写像 $G|_{\overline{B}_\delta(0)}: \overline{B}_\delta(0) \rightarrow \overline{B}_\delta(0)$ は補題 D.1 の条件 **(contraction)** を充たし、 G はただ 1 つの固定点 $x_y \in \overline{B}_\delta(0)$ を持つ。 G の定義より $G(x_y) = x_y \implies F(x_y) = y$ である。

以上の議論から、 $U_0 := \overline{B}_\delta(0) \cap F^{-1}(\overline{B}_{\delta/2}(0))$, $V_0 := \overline{B}_{\delta/2}(0)$ とおくと $F|_{U_0}: U_0 \rightarrow V_0$ が全単射になることが分かった。従って逆写像^{*5} $F^{-1}: V_0 \rightarrow U_0$ が存在する。さらに $\forall x', y' \in V_0$ をとり不等式 (D.1.2) において $x = F^{-1}(x')$, $y = F^{-1}(y')$ とおくことで F^{-1} が連続写像であることがわかる。i.e. $F|_{U_0}$ は同相写像である。よって V_0 が定義から連結なので U_0 も連結である。

F^{-1} が C^∞ 級

まず $F^{-1}: V_0 \rightarrow U_0$ が C^1 級であることを示す。 $\forall y \in V_0$ を 1 つ固定する。偏微分の連鎖律より $D(F^{-1})(y) = DF(F^{-1}(y))^{-1}$ であるから、

$$\lim_{y' \rightarrow y} \frac{F^{-1}(y') - F^{-1}(y) - DF(F^{-1}(y))^{-1}(y' - y)}{|y' - y|} = 0$$

を示せば良い。 $\forall y' \in V_0 \setminus \{y\}$ を取り、 $x := F^{-1}(y)$, $x' := F^{-1}(y') \in U_0 \setminus \{x\}$ とおく。すると

$$\begin{aligned} & \left| \frac{F^{-1}(y') - F^{-1}(y) - DF(F^{-1}(y))^{-1}(y' - y)}{|y' - y|} \right| \\ &= \frac{|x' - x - DF(x)^{-1}(y' - y)|}{|y' - y|} \\ &= \frac{1}{|y' - y|} |DF(x)^{-1}(DF(x)(x' - x) - (y' - y))| \\ &= \frac{|x' - x|}{|F(x') - F(x)|} \left| DF(x)^{-1} \left(\frac{F(x') - F(x) - DF(x)(x' - x)}{|x' - x|} \right) \right| \\ &\leq 2 \sup_{x \in U_0} \|DF(x)^{-1}\| \left| \frac{F(x') - F(x) - DF(x)(x' - x)}{|x' - x|} \right| \quad \because \text{不等式 (D.1.1)} \end{aligned}$$

と評価できるが、 F が C^∞ 級なので $\sup_{x \in U_0} \|DF(x)^{-1}\|$ は有限確定値である。 F の連続性から $y' \rightarrow y$ のとき $x' \rightarrow x$ であり、仮定より F は C^∞ 級なので、この極限で最右辺が 0 に収束することが分かった。

次に F^{-1} が $\forall k \in \mathbb{N}$ について C^k 級であることを数学的帰納法により示す。 $k = 1$ の場合は先ほど示した。 $k > 1$ とする。 $D(F^{-1}) = {}^{-1} \circ DF \circ F^{-1}$ であるから^{*6}、帰納法の仮定より $D(F^{-1})$ は C^k 級関数の合成で書けているので C^k 級である。よって F^{-1} は C^{k+1} 級であり、帰納法が完成した。

■

^{*5} 厳密には $(F|_{U_0})^{-1}$ と書くべきだが略記した。

^{*6} ${}^{-1}: \text{GL}(n, \mathbb{R}) \rightarrow \text{GL}(n, \mathbb{R})$, $X \mapsto X^{-1}$ とおいた。Cramer の公式よりこれは C^∞ 級である。

系 D.2: 陰関数定理

$\mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^k$ の座標を $(x, y) := (x^1, \dots, x^n, y^1, \dots, y^k)$ と書く.

- 開集合 $U \subset \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^k$
- C^∞ 関数 $\Phi: U \rightarrow \mathbb{R}^k, (x, y) \mapsto (\Phi^1(x, y), \dots, \Phi^k(x, y))$

を与える. このとき, 点 $(a, b) \in U$ において

$$\left[\frac{\partial \Phi^\mu}{\partial y^\nu}(a, b) \right]_{1 \leq \mu, \nu \leq k} \in \mathrm{GL}(k, \mathbb{R})$$

が成り立つならば,

- 点 a の近傍 $a \in V_0 \subset \mathbb{R}^n$
- 点 b の近傍 $b \in W_0 \subset \mathbb{R}^k$
- C^∞ 関数 $F: V_0 \rightarrow W_0, x \mapsto (F^1(x), \dots, F^k(x))$

の 3 つ組であって

$$\Phi^{-1}(\{c\}) \cap (V_0 \times W_0) = \{ (x, F(x)) \in V_0 \times W_0 \}$$

を満たすものが存在する. ただし $c := \Phi(a, b) \in \mathbb{R}^k$ とおいた.

証明 C^∞ 写像

$$\Psi: U \rightarrow \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^k, (x, y) \mapsto (x, \Phi(x, y))$$

を考える. 仮定より点 $(a, b) \in U$ において

$$D\Psi(a, b) = \begin{bmatrix} \mathbf{1}_n & 0 \\ \left[\frac{\partial \Phi^\mu}{\partial x^\nu}(a, b) \right]_{1 \leq \mu \leq k, 1 \leq \nu \leq n} & \left[\frac{\partial \Phi^\mu}{\partial y^\nu}(a, b) \right]_{1 \leq \mu, \nu \leq k} \end{bmatrix} \in \mathrm{GL}(n+k, \mathbb{R})$$

であるから, [逆関数定理](#)より点 (a, b) の連結な近傍 $U_0 \subset U$ と点 (a, c) の連結な近傍 $Y_0 \subset \mathbb{R}^n \times \mathbb{R}^k$ が存在して $\Psi|_{U_0}: U_0 \rightarrow Y_0$ が微分同相写像になる. U_0, Y_0 を適当に小さくすることで $U_0 = V \times W$ の形をしていると仮定して良い^{*7}.

$\forall (x, y) \in Y_0$ に対して $\Psi^{-1}(x, y) = (A(x, y), B(x, y))$ とおくと $A: Y_0 \rightarrow \mathbb{R}^n, B: Y_0 \rightarrow \mathbb{R}^k$ はどちらも C^∞ 関数で,

$$\begin{aligned} (x, y) &= \Phi \circ \Psi^{-1}(x, y) \\ &= \left(A(x, y), \Psi(A(x, y), B(x, y)) \right) \end{aligned}$$

が成り立つ. よって

$$\begin{aligned} \Psi^{-1}(x, y) &= (x, B(x, y)), \\ y &= \Psi(x, B(x, y)) \end{aligned}$$

^{*7} 開集合の直積は積位相の開基を成すので.

が従う.

ここで $V_0 := \{x \in V \mid (x, c) \in Y_0\}$, $W_0 := W$ とおき,

$$F: V_0 \longrightarrow W_0, x \longmapsto B(x, c)$$

と定義する. すると $\forall x \in V_0$ に対して

$$c = \Phi(x, B(x, c)) = \Psi(x, F(x))$$

である. i.e. $\Phi^{-1}(\{c\}) \cap (V_0 \times W_0) \supset \{(x, F(x)) \in V_0 \times W_0\}$ が言えた. 逆に $\forall (x, y) \in \Phi^{-1}(\{c\}) \cap (V_0 \times W_0)$ をとる. このとき $\Phi(x, y) = c$ なので $\Psi(x, y) = (x, \Phi(x, y)) = (x, c)$ であり,

$$(x, y) = \Psi^{-1}(x, c) = (x, B(x, c)) = (x, F(x))$$

が成り立つ. i.e. $\Phi^{-1}(\{c\}) \cap (V_0 \times W_0) \subset \{(x, F(x)) \in V_0 \times W_0\}$ が言えた. ■

D.1.1 局所微分同相写像

定義 D.1: 局所微分同相写像

境界なし/あり C^∞ 多様体 M, N を与える.

C^∞ 写像 $F: M \longrightarrow N$ が局所微分同相写像 (local diffeomorphism) であるとは, $\forall p \in M$ が以下の条件を満たす近傍 $p \in U_p \subset M$ を持つことを言う:

- (1) $F(U_p) \subset N$ が開集合
- (2) $F|_{U_p}: U_p \longrightarrow F(U_p)$ が微分同相写像

定理 D.3: 境界を持たない C^∞ 多様体における逆関数定理

- 境界を持たない C^∞ 多様体 M, N
- C^∞ 写像 $F: M \longrightarrow N$

を与える. このとき, ある点 $p \in M$ において $T_p F: T_p M \longrightarrow T_{F(p)} N$ が全単射ならば,

- 点 $p \in M$ の連結な近傍 $p \in U_0 \subset M$
- 点 $F(p) \in N$ の連結な近傍 $p \in V_0 \subset N$

が存在して $F|_{U_0}: U_0 \longrightarrow V_0$ が微分同相写像になる.

証明 $T_p F$ が全単射なので, $\dim M = \dim N =: n$ である. p を含むチャート (U, φ) と $F(p)$ を含むチャート (V, ψ) を, $F(U) \subset V$ を満たすようにとる. すると

- \mathbb{R}^n の開集合 $\varphi(U), \psi(V) \subset \mathbb{R}^n$
- C^∞ 関数 $\hat{F} := \psi \circ F \circ \varphi^{-1}: \varphi(U) \longrightarrow \psi(V)$

の2つ組は, 仮定より点 $\varphi(p) \in \varphi(U)$ において $T_{\varphi(p)} \hat{F} = T_{F(p)} \psi \circ T_p F \circ T_{\varphi(p)}(\varphi^{-1}) \in \text{GL}(n, \mathbb{R})$ を満たすので, \mathbb{R}^n の逆関数定理が使えて

- 点 $\varphi(p) \in \varphi(U)$ の連結な近傍 $\varphi(p) \in \widehat{U}_0 \subset \varphi(U)$
- 点 $\widehat{F}(\varphi(p)) = \psi(F(p)) \in \varphi(U)$ の連結な近傍 $\widehat{F}(\varphi(p)) \in \widehat{V}_0 \subset \varphi(V)$

であって $\widehat{F}|_{\widehat{U}_0}: \widehat{U}_0 \rightarrow \widehat{V}_0$ が微分同相写像となるようなものがある. 従って $U_0 := \varphi^{-1}(\widehat{U}_0) \subset M$, $V_0 := \psi^{-1}(\widehat{V}_0) \subset N$ とおけばこれらはそれぞれ点 $p, F(p)$ の連結な近傍で, かつ $F|_{U_0} = \psi^{-1}|_{V_0} \circ \widehat{F}|_{\widehat{U}_0} \circ \varphi|_{U_0}: U_0 \rightarrow V_0$ は微分同相写像の合成なので微分同相写像である. ■

定理 D.3 を, 値域の C^∞ 多様体が境界を持つ場合に拡張できる*8. 鍵となるのは次の補題である:

補題 D.2:

- 境界を持たない C^∞ 多様体 M
- 境界付き C^∞ 多様体 N
- C^∞ 写像 $F: M \rightarrow N$

を与える. このとき, 点 $p \in M$ において $T_p F: T_p M \rightarrow T_{F(p)} N$ が単射ならば $F(p) \in \text{Int } N$ である.

証明 $F(p) \in \partial N$ だと仮定し, 点 $p \in M$ を含むチャート $(U, \varphi) = (U, (x^\mu))$ および点 $F(p) \in \partial N$ の境界チャート $(V, \psi) = (V, (y^\mu))$ をとる. このとき F の座標表示 $\widehat{F} := \psi \circ F \circ \varphi^{-1}: \varphi(U) \rightarrow \psi(V)$, $x \mapsto (\widehat{F}^1(x), \dots, \widehat{F}^{\dim N}(x))$ は $\widehat{F}^{\dim N}(\varphi(p)) = 0$ を充たす. ところで $\psi(V) \subset \mathbb{H}^n$ なので $\forall x \in \varphi(U)$ に対して $\widehat{F}^{\dim N}(x) \geq 0$ であり, C^∞ 関数 $\widehat{F}^{\dim N}: \varphi(U) \rightarrow \mathbb{R}$ は点 $\varphi(p) \in \varphi(U)$ において最小値をとることが分かった. 従って $\partial \widehat{F}^{\dim N} / \partial x^\nu (\varphi(p)) = 0$ ($1 \leq \nu \leq \dim N$) であり, 点 $\varphi(p) \in \varphi(U)$ における \widehat{F} の Jacobi 行列の第 $\dim N$ 行が全て 0 だということになるが, これは $T_p F$ が単射であることに矛盾. よって背理法から $F(p) \notin \partial N \iff F(p) \in \text{Int } N$ が示された. ■

定理 D.4: C^∞ 多様体における逆関数定理

- 境界を持たない C^∞ 多様体 M
- 境界あり/なし C^∞ 多様体 N
- C^∞ 写像 $F: M \rightarrow N$

を与える. このとき, ある点 $p \in M$ において $T_p F: T_p M \rightarrow T_{F(p)} N$ が全単射ならば,

- 点 $p \in M$ の連結な近傍 $p \in U_0 \subset M$
- 点 $F(p) \in N$ の連結な近傍 $p \in V_0 \subset N$

が存在して $F|_{U_0}: U_0 \rightarrow V_0$ が微分同相写像になる.

証明 N が境界を持たない場合は定理 D.3 が使える.

N が境界付き C^∞ 多様体だとする. 仮定より $T_p F$ は単射なので補題 D.2 から $F(p) \in \text{Int } N$ が分かる. $\text{Int } N$ は境界を持たない C^∞ 多様体なので定理 D.3 の証明がそのまま成り立つ. ■

*8 定義域の C^∞ 多様体が境界を持つ場合は上手くいかない.

D.1.2 ランク定理

定義 D.2: C^∞ 写像のランク

境界あり/なし C^∞ 多様体 M, N および C^∞ 写像 $F: M \rightarrow N$ を与える.

- 点 $p \in M$ における F の**ランク** (rank) とは, 線型写像 $T_p F: T_p M \rightarrow T_{F(p)} N$ のランク, i.e. $\dim(\text{Im}(T_p F)) \in \mathbb{Z}_{\geq 0}$ のこと. $\forall p \in M$ における F のランクが等しいとき, F は**定ランク** (constant rank) であると言い, $\text{rank } F := \dim(\text{Im}(T_p F))$ と書く.
- 点 $p \in M$ における F のランクが $\min\{\dim M, \dim N\}$ に等しいとき, F は**点 p においてフルランク** (full rank at p) であると言う. $\text{rank } F = \min\{\dim M, \dim N\}$ ならば F は**フルランク** (full rank) であると言う.

位相空間 M, N を与える. 連続写像 $F: M \rightarrow N$ が**位相的埋め込み** (topological embedding) であると
は, $F(M) \subset N$ に N からの相対位相を入れたときに写像 $F: M \rightarrow F(M)$ が同相写像になることを言う.

定義 D.3: C^∞ 沈めこみ・ C^∞ はめ込み・ C^∞ 埋め込み

境界あり/なし C^∞ 多様体 M, N および**定ランク**の C^∞ 写像 $F: M \rightarrow N$ を与える.

- F が C^∞ **沈め込み** (smooth submersion) であるとは, $\forall p \in M$ において $T_p F: T_p M \rightarrow T_{F(p)} N$ が全射である, i.e. $\text{rank } F = \dim N$ であることを言う.
- F が C^∞ **はめ込み** (smooth immersion) であるとは, $\forall p \in M$ において $T_p F: T_p M \rightarrow T_{F(p)} N$ が単射である, i.e. $\text{rank } F = \dim M$ であること^aを言う.
- F が C^∞ **埋め込み** (smooth embedding) であるとは, F が C^∞ はめ込みであってかつ位相的埋め込みであることを言う.

^a 階数・退化次元の定理から $\dim(\text{Ker } T_p F) + \dim(\text{Im } T_p F) = \dim M$ なので, $\text{rank } F = \dim M \iff \dim(\text{Ker } T_p F) = 0 \iff \text{Ker } T_p F = 0$

命題 D.1: 局所微分同相写像と C^∞ 沈めこみ・ C^∞ はめ込み

- 境界を持たない C^∞ 多様体 M
- 境界あり/なし C^∞ 多様体 N
- 写像 $F: M \rightarrow N$

を与える. このとき以下が成り立つ:

- F が**局所微分同相写像** $\iff F$ は C^∞ **沈め込み**かつ C^∞ **はめ込み**
- $\dim M = \dim N$ かつ F が C^∞ **沈め込み**または C^∞ **はめ込み** $\implies F$ は**局所微分同相**

証明 (1) \implies

F が局所微分同相だとする. $\forall p \in M$ を 1 つ固定する. 仮定よりこのとき p の近傍 $p \in U \subset M$ であって $F|_U: U \rightarrow F(U)$ が微分同相写像となるようなものがある.

特に局所微分同相写像の定義から $U, F(U)$ はそれぞれ M, N の開集合なので, 包含写像 $\iota_U: U \hookrightarrow M, \iota_{F(U)}: F(U) \hookrightarrow N$ の微分 $T_p(\iota_U): T_p U \rightarrow T_p M, T_{F(p)}(\iota_{F(U)}): T_{F(p)}(F(U)) \rightarrow T_{F(p)}N$ はベクトル空間の同型写像である. さらに $F|_U$ が微分同相写像なので $T_p(F|_U): T_p U \rightarrow T_{F(p)}(F(U)) \cong T_{F(p)}N$ はベクトル空間の同型写像だが, $T_p(F|_U) = T_p(F \circ \iota_U) = T_p F \circ T_p(\iota_U)$ なので, $T_p F: T_p M \rightarrow T_p N$ 自身もベクトル空間の同型写像である. 故に $\text{rank } F = \dim M = \dim N$ が言える.

⇐

F が C^∞ 沈め込みかつ C^∞ はめ込みであるとする. すると $\forall p \in M$ に対して $T_p F \rightarrow T_p M \rightarrow T_{F(p)}N$ は全単射なので, C^∞ 多様体における逆関数定理が使える.

- (2) $\forall p \in M$ をとる. $\dim M = \dim N$ かつ $T_p F: T_p M \rightarrow T_{F(p)}N$ が単射ならば, 階数-退化次元の定理より $\dim(\text{Im } T_p F) = \dim M - \dim(\text{Ker } T_p F) = \dim M = \dim N$ なので $T_p F$ が全単射だとわかる. $\dim M = \dim N$ かつ $T_p F: T_p M \rightarrow T_{F(p)}N$ が全射ならば, 階数-退化次元の定理より $\dim(\text{Ker } T_p F) = \dim M - \dim(\text{Im } T_p F) = \dim M - \dim N = 0$ なので $T_p F$ が全単射だとわかる. よってどちらの場合も C^∞ 多様体における逆関数定理が使える.

■

定理 D.5: 局所的ランク定理 (境界を持たない場合)

- 境界を持たない C^∞ 多様体 M, N
- 定ランクの C^∞ 写像 $F: M \rightarrow N$

を与える. このとき $\forall p \in M$ に対して

- 点 $p \in M$ を含む M の C^∞ チャート (U_0, Φ) であって $\Phi(p) = 0 \in \mathbb{R}^{\dim M}$ を満たすもの
- 点 $F(p) \in N$ を含む N の C^∞ チャート (V_0, Ψ) であって $\Psi(F(p)) = 0 \in \mathbb{R}^{\dim N}$ かつ $F(U) \subset V$ を満たすもの

が存在して, $\forall (x^1, \dots, x^{\dim M}) \in \Phi(U) \subset \mathbb{R}^{\dim M}$ に対して

$$\begin{aligned} \Psi \circ F \circ \Phi^{-1}(x^1, \dots, x^{\text{rank } F}, x^{\text{rank } F+1}, \dots, x^{\dim M}) \\ = (x^1, \dots, x^{\text{rank } F}, \underbrace{0, \dots, 0}_{\dim N - \text{rank } F}) \in \Psi(V) \subset \mathbb{R}^{\dim N} \end{aligned} \quad (\text{D.1.3})$$

を満たす.

特に F が C^∞ 沈め込みならば (D.1.3) は

$$\Psi \circ F \circ \Phi^{-1}(x^1, \dots, x^{\dim N}, x^{\dim N+1}, \dots, x^{\dim M}) = (x^1, \dots, x^{\dim N})$$

の形になり, F が C^∞ はめ込みならば (D.1.3) は

$$\Psi \circ F \circ \Phi^{-1}(x^1, \dots, x^{\dim M}) = (x^1, \dots, x^{\dim M}, 0, \dots, 0)$$

の形になる.

証明 $\forall p \in M$ を 1 つ固定する. 以降では p を含む M の任意の C^∞ チャート $(U, \varphi) = (U, (x^\mu))$ および

$F(p)$ を含む N の任意の C^∞ チャート $(V, \psi) = (V, (x'^\mu))$ に対して

$$\begin{aligned}\widehat{U} &:= \varphi(U) \subset \mathbb{R}^{\dim M}, \\ \widehat{V} &:= \psi(V) \subset \mathbb{R}^{\dim N}, \\ \widehat{F} &:= \psi \circ F \circ \varphi^{-1}: \widehat{U} \longrightarrow \widehat{V}, \\ \widehat{p} &:= \varphi(p) \in \widehat{U}\end{aligned}$$

とおく. 便宜上 C^∞ チャート $(U, (x^\mu)), (V, (x'^\mu))$ の座標関数をそれぞれ

$$\begin{aligned}(x, y) &= (x^1, \dots, x^{\text{rank } F}, y^1, \dots, y^{\dim M - \text{rank } F}) := (x^1, \dots, x^{\dim M}) \\ (v, w) &= (v^1, \dots, v^{\text{rank } F}, w^1, \dots, w^{\dim N - \text{rank } F}) := (x'^1, \dots, x'^{\dim N})\end{aligned}$$

とおき直す. また, 2つの C^∞ 写像を

$$\begin{aligned}Q: \widehat{U} &\longrightarrow \mathbb{R}^{\text{rank } F}, (x, y) \longmapsto (\widehat{F}^1(x, y), \dots, \widehat{F}^{\text{rank } F}(x, y)) \\ R: \widehat{U} &\longrightarrow \mathbb{R}^{\dim N - \text{rank } F}, (x, y) \longmapsto (\widehat{F}^{\text{rank } F+1}(x, y), \dots, \widehat{F}^{\dim N}(x, y))\end{aligned}$$

と定義する. このとき $\widehat{F} = (Q, R)$ と書ける.

仮定より F は **定ランク**なので, 点 $\widehat{p} \in \widehat{U}$ において線型写像 $T_{\widehat{p}}\widehat{F}: T_{\widehat{p}}\widehat{U} \longrightarrow T_{\widehat{F}(\widehat{p})}\widehat{V}$ の表現行列のランクは $\text{rank } F$ である. 必要ならば M, N の C^∞ チャートを取り替えることで座標関数の順番を好きなように入れ替えることができる^{*9}ので, $T_{\widehat{p}}\widehat{F}$ の表現行列^{*10}の $\text{rank } F$ 次首座小行列に対して

$$\left[\frac{\partial \widehat{F}^\mu}{\partial x^\nu}(\widehat{p}) \right]_{1 \leq \mu, \nu \leq \text{rank } F} = \left[\frac{\partial Q^\mu}{\partial x^\nu}(0, 0) \right]_{1 \leq \mu, \nu \leq \text{rank } F} \in \text{GL}(\text{rank } F, \mathbb{R}) \quad (\text{D.1.4})$$

が成り立つような C^∞ チャート $(U, (x, y)), (V, (v, w))$ が存在する. さらに, \widehat{U}, \widehat{V} の原点を平行移動することですべて $\widehat{p} = (0, 0) \in \mathbb{R}^{\dim M}, \widehat{F}(\widehat{p}) = (0, 0) \in \mathbb{R}^{\dim N}$ が成り立つようにできる^{*11}.

ここまでの議論の要請を満たす M, N の任意の C^∞ チャート $(U, \varphi), (V, \psi)$ をとり, C^∞ 写像

$$\widehat{\Phi}: \widehat{U} \longrightarrow \mathbb{R}^{\dim M}, (x, y) \longmapsto (Q(x, y), y)$$

を考える. 点 $(0, 0) \in \widehat{U}$ における Ψ の Jacobi 行列は

$$D\Psi(0, 0) = \begin{bmatrix} \left[\frac{\partial Q^\mu}{\partial x^\nu}(0, 0) \right]_{1 \leq \mu, \nu \leq \text{rank } F} & \left[\frac{\partial Q^\mu}{\partial y^\nu}(0, 0) \right]_{1 \leq \mu \leq \text{rank } F, 1 \leq \nu \leq \dim M - \text{rank } F} \\ 0 & \mathbf{1}_{\dim M - \text{rank } F} \end{bmatrix}$$

となるが, 仮定 (D.1.4) よりこれは正則行列である. よって $\mathbb{R}^{\dim M}$ における逆関数定理から

- 点 $(0, 0) \in \widehat{U}$ の連結な近傍 $\widehat{U}_0 \subset \widehat{U}$
- 点 $(0, 0) \in \mathbb{R}^{\dim M}$ の連結な近傍 $\widehat{U}_0 \subset \mathbb{R}^{\dim M}$

^{*9} 座標を入れ替える写像は微分同相写像なので, M, N の C^∞ 構造の中には座標の入れ替えによって互いに移り合えるような C^∞ チャートたちが含まれている.

^{*10} これは C^∞ 関数 \widehat{F} の **Jacobi 行列** $D\widehat{F}(\widehat{p})$ である.

^{*11} 平行移動は微分同相写像なので, M, N の C^∞ 構造には平行移動によって互いに移り合えるような C^∞ チャートたちが含まれている.

が存在して $\widehat{\Phi}|_{\widehat{U}_0}: \widehat{U}_0 \rightarrow \tilde{U}_0$ が微分同相写像になる. $\widehat{U}_0, \tilde{U}_0$ を適当に小さくとり直すことで \tilde{U}_0 が開区間の直積であると仮定して良い. $\widehat{\Phi}|_{\widehat{U}_0}$ の逆写像を $\widehat{\Phi}^{-1}: \tilde{U}_0 \rightarrow \widehat{U}_0, (x, y) \mapsto (A(x, y), B(x, y))$ と書くと $A: \tilde{U}_0 \rightarrow \mathbb{R}^{\text{rank } F}, B: \tilde{U}_0 \rightarrow \mathbb{R}^{\dim M - \text{rank } F}$ はどちらも C^∞ 写像で, $\forall (x, y) \in \tilde{U}_0$ に対して

$$(x, y) = \widehat{\Phi} \circ \widehat{\Phi}^{-1}(x, y) = (Q(A(x, y), B(x, y)), B(x, y))$$

が成り立つ. よって

$$\begin{aligned} \widehat{\Phi}^{-1}(x, y) &= (A(x, y), y), \\ x &= Q(A(x, y), y) \end{aligned}$$

であり,

$$\begin{aligned} \widehat{F} \circ \widehat{\Phi}^{-1}(x, y) &= \widehat{F}(A(x, y), y) \\ &= (Q(A(x, y), y), R(A(x, y), y)) \\ &= (x, R(A(x, y), y)) \end{aligned}$$

が分かった. 従って C^∞ 写像 $\tilde{R}: \tilde{U}_0 \rightarrow \mathbb{R}^{\dim N - \text{rank } F}, (x, y) \mapsto R(A(x, y), y)$ と定義すると, $\forall (x, y) \in \tilde{U}_0$ における $\widehat{F} \circ \widehat{\Phi}^{-1}$ の Jacobi 行列は

$$\begin{aligned} D(\widehat{F} \circ \Psi^{-1})(x, y) &= \begin{bmatrix} \mathbf{1}_{\text{rank } F} & 0 \\ \left[\frac{\partial \tilde{R}^\mu}{\partial x^\nu}(x, y) \right]_{1 \leq \mu \leq \dim N - \text{rank } F, 1 \leq \nu \leq \text{rank } F} & \left[\frac{\partial \tilde{R}^\mu}{\partial y^\nu}(x, y) \right]_{1 \leq \mu \leq \dim N - \text{rank } F, 1 \leq \nu \leq \dim M - \text{rank } F} \end{bmatrix} \end{aligned}$$

と計算できる. ところが, 仮定より行列 $D(\widehat{F})(x, y)$ のランクは $\text{rank } F$ で, かつ $\widehat{\Phi}^{-1}$ は微分同相写像なので $D(\widehat{\Phi}^{-1})(x, y) \in \text{GL}(\dim M, \mathbb{R})$ であり, 行列 $D(\widehat{F} \circ \widehat{\Phi}^{-1})(x, y) = D(\widehat{F})(x, y) \circ D(\widehat{\Phi}^{-1})(x, y)$ のランクは $\text{rank } F$ に等しい. よって $\forall (x, y) \in \tilde{U}_0$ において

$$\left[\frac{\partial \tilde{R}^\mu}{\partial y^\nu}(x, y) \right]_{1 \leq \mu \leq \dim N - \text{rank } F, 1 \leq \nu \leq \dim M - \text{rank } F} = 0$$

でなくてはならない. \tilde{U}_0 は開区間の直積なので, このことから \tilde{R} が $(y^1, \dots, y^{\dim M - \text{rank } F})$ によらないことが分かった. よって $S(x) := \tilde{R}(x, 0)$ とおくと

$$\widehat{F} \circ \widehat{\Phi}^{-1}(x, y) = (x, S(x)) \tag{D.1.5}$$

と書けることが分かった.

最後に, 点 $\widehat{F}(\hat{p}) = (0, 0) \in \widehat{V}$ の適当な近傍を構成する. 開集合^{*12} $\widehat{V}_0 \subset \widehat{V}$ を

$$\widehat{V}_0 := \{ (v, w) \in \widehat{V} \mid (v, 0) \in \tilde{U}_0 \}$$

と定義すると, $\widehat{F}(\hat{p}) = (0, 0) \in \widehat{V}_0$ なので \widehat{V}_0 は点 $\widehat{F}(\hat{p})$ の近傍であり, \tilde{U}_0 は開区間の直積なので (D.1.5) から $\widehat{F} \circ \widehat{\Phi}^{-1}(\tilde{U}_0) \subset \widehat{V}_0$ が成り立つ. そして C^∞ 写像

$$\widehat{\Psi}: \widehat{V}_0 \rightarrow \mathbb{R}^{\dim N}, (v, w) \mapsto (v, w - S(v))$$

^{*12} 写像 $f: \widehat{V} \rightarrow \mathbb{R}^{\dim M}, (v, w) \mapsto (v, 0)$ は連続で, $\tilde{U}_0 \subset \mathbb{R}^{\dim M}$ は開集合なので, $V_0 = \widehat{V} \cap f^{-1}(\tilde{U}_0) \subset \widehat{V}$ もまた開集合.

を考える. $\widehat{\Psi}: \widehat{V}_0 \longrightarrow \widehat{\Psi}(\widehat{V}_0)$ は C^∞ 写像

$$\widehat{\Psi}^{-1}: \widehat{\Psi}(\widehat{V}_0) \longrightarrow \widehat{V}_0, (s, t) \longmapsto (s, t + S(s))$$

を逆写像に持つので微分同相写像であり, $(V_0, \widehat{\Psi})$ は N の C^∞ チャートである. その上 (D.1.5) から $\forall (x, y) \in \tilde{U}_0$ に対して

$$\widehat{\Psi} \circ \widehat{F} \circ \widehat{\Phi}^{-1}(x, y) = \widehat{\Psi}(x, S(x)) = (x, 0) \quad (\text{D.1.6})$$

となる.

以上をまとめると,

$$\begin{aligned} U_0 &:= \varphi^{-1}(\widehat{U}_0) \subset M, \\ V_0 &:= \psi^{-1}(\widehat{V}_0) \subset N, \\ \Phi &:= \widehat{\Phi} \circ \varphi: U_0 \longrightarrow \Phi(U_0), \\ \Psi &:= \widehat{\Psi} \circ \psi: V_0 \longrightarrow \Psi(V_0) \end{aligned}$$

とおくと Φ, Ψ は微分同相写像であり,

- 点 $p \in M$ を含む M の C^∞ チャート (U_0, Φ)
- 点 $F(p) \in N$ を含む N の C^∞ チャート (V_0, Ψ)

の2つ組は (D.1.6) から $\forall (x, y) \in \Phi(U_0) = \tilde{U}_0$ に対して

$$\Psi \circ F \circ \Phi(x, y) = \widehat{\Psi} \circ \widehat{F} \circ \widehat{\Phi}^{-1}(x, y) = (x, 0)$$

を充たすので証明が完了する. ■

系 D.6:

境界を持たない C^∞ 多様体 M, N と C^∞ 写像 $F: M \longrightarrow N$ を与える. このとき M が連結ならば以下の2つは同値である:

- (1) F は定ランク
- (2) $\forall p \in M$ において, $p, F(p)$ を含む M, N の C^∞ チャート $(U, \varphi), (V, \psi)$ であって F の座標表示 $\psi \circ F \circ \varphi^{-1}: \varphi(U) \longrightarrow \psi(V)$ が線型写像となるようなものが存在する.

証明 (1) \implies (2)

定理 D.5 の (D.1.3) は F の座標表示が線型写像であることを意味する.

(1) \impliedby (2)

任意の線型写像のランクは一意に定まるので, $\forall p \in M$ の近傍において F のランクは一定だが, 仮定より M は連結なので F は定ランクである. ■

定理 D.7: 大域的ランク定理 (境界を持たない場合)

- 境界を持たない C^∞ 多様体 M, N
- 定ランクの C^∞ 写像 $F: M \rightarrow N$

を与える. このとき以下が成り立つ:

- (1) F が全射 $\implies F$ は C^∞ 沈め込み
- (2) F が単射 $\implies F$ は C^∞ はめ込み
- (3) F が全単射 $\implies F$ は微分同相写像

証明 (1) F が全射だとする. もし $\text{rank } F < \dim N$ ならば, **局所的ランク定理**により $\forall p \in M$ に対して

- 点 $p \in M$ を含む M の C^∞ チャート (U_p, Φ) であって $\Phi(p) = 0 \in \mathbb{R}^{\dim M}$ を充たすもの
- 点 $F(p) \in N$ を含む N の C^∞ チャート (V_p, Ψ) であって $\Psi(F(p)) = 0 \in \mathbb{R}^{\dim N}$ かつ $F(U_p) \subset V_p$ を充たすもの

が存在して, F の座標表示 $\Psi \circ F \circ \Phi^{-1}: \Phi(U_p) \rightarrow \Psi(V_p)$ が (D.1.3) の形になる. 必要なら U_p を適当に小さくとることで $\exists r > 0, \Phi(U_p) = B_r(0) \subset \mathbb{R}^{\dim M}$ で, かつ $F(\overline{U_p}) \subset V_p$ が成り立つと仮定して良い. このとき $F(\overline{U_p})$ は Hausdorff 空間 $\{y \in V_p \mid \Psi(y) = (y^1, \dots, y^{\text{rank } F}, 0, \dots, 0)\}$ のコンパクト部分集合なので, N の閉集合でかつ N の開集合を部分集合として持たない. i.e. N 上疎 (nowhere dense) である. 多様体の第 2 可算性より任意の多様体の開被覆は高々可算な部分被覆を持つから, M の開被覆 $\{U_p\}_{p \in M}$ および $F(M)$ の開被覆 $\{V_p\}_{p \in M}$ はそれぞれ高々可算な部分被覆 $\{U_i\}_{i \in I}, \{V_i\}_{i \in I}$ を持つ. i.e. $F(M)$ は高々可算個の疎集合 $F(\overline{U_i})$ たちの和集合なので, Baire のカテゴリー定理から $F(M)$ の N における内部は空集合ということになるが, これは F が全射であることに矛盾する. よって背理法から $\text{rank } F = \dim N$ が言えた.

(2) F が単射だとする. もし $\text{rank } F < \dim M$ ならば, **局所的ランク定理**により $\forall p \in M$ に対して

- 点 $p \in M$ を含む M の C^∞ チャート (U_p, Φ) であって $\Phi(p) = 0 \in \mathbb{R}^{\dim M}$ を充たすもの
- 点 $F(p) \in N$ を含む N の C^∞ チャート (V_p, Ψ) であって $\Psi(F(p)) = 0 \in \mathbb{R}^{\dim N}$ かつ $F(U_p) \subset V_p$ を充たすもの

が存在して, F の座標表示 $\Psi \circ F \circ \Phi^{-1}: \Phi(U_p) \rightarrow \Psi(V_p)$ が (D.1.3) を充たす. このことから, 十分小さな任意の $\varepsilon \in \mathbb{R}^{\dim M - \text{rank } F}$ に対して $\Psi \circ F \circ \Phi^{-1}(0, \dots, 0, \varepsilon) = \Psi \circ F \circ \Phi^{-1}(0, \dots, 0)$ が成り立つことになり F の単射性に矛盾.

(3) (1), (2) より F が全単射なら F は C^∞ 沈め込みかつ C^∞ はめ込みであるから, 命題 D.1 より F は全単射な**局所微分同相写像**である. よって F は微分同相写像である. ■

定理 D.8: はめ込みに関する局所的ランク定理 (境界付き)

- 境界付き C^∞ 多様体 M
- 境界を持たない C^∞ 多様体 N
- C^∞ はめ込みの C^∞ 写像 $F: M \rightarrow N$

を与える. このとき $\forall p \in \partial M$ に対して

- 点 $p \in M$ を含む M の C^∞ 境界チャート (U_0, Φ) であって $\Phi(p) = 0 \in \mathbb{H}^{\dim M}$ を満たすもの
- 点 $F(p) \in N$ を含む N の C^∞ チャート (V_0, Ψ) であって $\Psi(F(p)) = 0 \in \mathbb{R}^{\dim N}$ かつ $F(U) \subset V$ を満たすもの

が存在して, $\forall (x^1, \dots, x^{\dim M}) \in \Phi(U) \subset \mathbb{H}^{\dim M}$ に対して

$$\Psi \circ F \circ \Phi^{-1}(x^1, \dots, x^{\dim M}) = (x^1, \dots, x^{\dim M}, \underbrace{0, \dots, 0}_{\dim N - \text{rank } M}) \in \Psi(V) \subset \mathbb{R}^{\dim N}$$

を満たす.

証明

D.1.3 C^∞ 埋め込み

命題 D.2:

境界あり/なし C^∞ 多様体 M, N および単射な C^∞ はめ込み $F: M \rightarrow N$ を与える. このとき, 以下のいずれかの条件が満たされれば F は C^∞ 埋め込みである:

- (1) F は開写像または閉写像
- (2) F は固有写像 (**proper map**^a)
- (3) M はコンパクト
- (4) $\partial M = \emptyset$ かつ $\dim M = \dim N$

^a Y の任意のコンパクト部分集合の逆像が X のコンパクト部分集合

証明 (1) F が開写像だとする. $F: M \rightarrow F(M)$ は全単射なので, 逆写像 $F^{-1}: F(M) \rightarrow M$ が存在する. このとき, X の任意の開集合 $U \subset X$ に対して $(F^{-1})^{-1}(U) = F(U) \subset Y$ は仮定より Y の開集合であるから, 相対位相の定義より $F(M)$ においても開集合である. i.e. F^{-1} は連続写像であり, $F: M \rightarrow F(M)$ が同相写像だと分かった. i.e. F は位相的埋め込みである. F が閉写像の場合も同様.

(2)

■ D.2 部分多様体

■ D.3 Sard の定理

参考文献

- [1] S. Simon, Topological quantum: Lecture notes and proto-book, 2021, Available at <http://www-thphys.physics.ox.ac.uk/people/SteveSimon/topological2021/TopoBook-Sep28-2021.pdf>.
- [2] 中原幹夫 and 佐久間一浩, 理論物理学のための幾何学とトポロジー I 原著第 2 版 (日本評論社, 2018).
- [3] E. Fadell and J. Van Buskirk, Bull. Amer. Math. Soc **67**, 211 (1961).
- [4] H. Halvorson and M. Mueger, arXiv e-prints , math (2006), [[math-ph/0602036](#)].
- [5] Y. Aharonov and A. Casher, Phys. Rev. Lett. **53**, 319 (1984).
- [6] J. M. Lee, *Introduction to Smooth Manifolds* (Springer, 2012).
- [7] 今野宏, 微分幾何学 (東京大学出版会, 2013).
- [8] L. W. Tu, *Differential geometry: connections, curvature, and characteristic classes* (Springer, 2017).
- [9] 中原幹夫, 久木田真吾, 佐久間一浩, and 綿村尚毅, 理論物理学のための幾何学とトポロジー II 原著第 2 版 (日本評論社, 2021).
- [10] J. Baez and M. Stay, *Physics, topology, logic and computation: a Rosetta Stone* (Springer, 2011).
- [11] S. O. Kochman, *Bordism, stable homotopy and Adams spectral sequences* (American Mathematical Soc., 1996).
- [12] M. F. Atiyah, Publications Mathématiques de l'IHÉS **68**, 175 (1988).
- [13] 日高義将, 高次対称性入門, 2022, Available at https://ribf.riken.jp/~hidaka/yh/slide/hidaka_higher_form.pdf.
- [14] D. Gaiotto, A. Kapustin, N. Seiberg, and B. Willett, Journal of High Energy Physics **2015**, 172 (2015), [[1412.5148](#)].
- [15] L. I. Nicolaescu, Lectures on the geometry of manifolds, 2022, Available at <https://www3.nd.edu/~lnicolae/Lectures.pdf>.
- [16] 九後汰一郎, ゲージ場の量子論 II (, 1989).
- [17] E. Fabri and L. E. Picasso, Phys. Rev. Lett. **16**, 408 (1966).
- [18] H. Nielsen and S. Chadha, Nuclear Physics B **105**, 445 (1976).
- [19] H. Watanabe and H. Murayama, Physical Review Letters **108**, 251602 (2012), [[1203.0609](#)].
- [20] E. Lake, arXiv e-prints , arXiv:1802.07747 (2018), [[1802.07747](#)].
- [21] 藤川和男, 経路積分と対称性の量子的破れ (岩波書店, 2001).
- [22] 川平将志, (2024), Available at <https://www2.yukawa.kyoto-u.ac.jp/~soken.editorial/author.html?author=%E5%B7%9D%E5%B9%B3%20%E5%B0%86%E5%BF%97>.
- [23] X. Dai and D. S. Freed, Journal of Mathematical Physics **35**, 5155â 5194 (1994).

- [24] D. S. Freed and M. J. Hopkins, *Geometry; Topology* **25**, 1165â 1330 (2021).
- [25] 九後汰一郎, *ゲージ場の量子論 I* (, 1989).