

◦ \mathbb{H}^3 エルミートモデル

◦ Bryant の表現公式

\mathbb{H}^3 の CMC-1 曲面

↕ Lawson 対応

\mathbb{R}^3 の 極小曲面 ($H=0$)

$$\mathbb{L}^4 = \left\{ \begin{bmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^4 \mid \langle x, y \rangle = -x_0 y_0 + x_1 y_1 + x_2 y_2 + x_3 y_3 \right\}$$

$$\begin{pmatrix} x_0 \\ x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{pmatrix} \longmapsto \begin{pmatrix} x_0 + x_3 & x_1 + ix_2 \\ x_1 - ix_2 & x_0 - x_3 \end{pmatrix} \in \text{Herm}(2)$$

$$\text{Herm}(2) = \left\{ X \in M_2(\mathbb{C}) \mid X = X^* \right\} \quad (\text{エルミート行列})$$

$(X^* := \overline{tX})$

$$\mathbb{H}^3 = \left\{ x \in \mathbb{L}^4 \mid \langle x, x \rangle = -1, x_0 > 0 \right\}$$

$\langle \cdot, \cdot \rangle$ は $\text{Herm}(2)$ で どう表せるか?



④

Lemma 3.4.1

$X, Y \in \text{Herm}(2)$ に対し,

$$\langle X, Y \rangle = -\frac{1}{2} \text{tr}(X \tilde{Y})$$

が成立つ. (\tilde{Y} ... Y の余因子行列)

$$Y = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \text{ に対し, } \tilde{Y} = \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix} \text{ となる.}$$

$$(\det Y \neq 0 \Rightarrow Y^{-1} = \frac{1}{\det Y} \tilde{Y})$$

$$Y \tilde{Y} = \tilde{Y} Y = (\det Y) e_0 \quad (e_0 := \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix})$$

Remark

$$\text{Herm}(2) = \left\{ \begin{pmatrix} x_0 + x_3 & x_1 + i x_2 \\ x_1 - i x_2 & x_0 - x_3 \end{pmatrix} \mid x_0, \dots, x_3 \in \mathbb{R} \right\}$$

⑦

⑧

$$= \mathbb{R} e_0 \oplus \mathbb{R} e_1 \oplus \mathbb{R} e_2 \oplus \mathbb{R} e_3$$

$$\begin{matrix} \uparrow & \uparrow & \uparrow & \uparrow \\ \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} & \begin{bmatrix} 0 & i \\ -i & 0 \end{bmatrix} & \begin{bmatrix} 0 & i \\ -i & 0 \end{bmatrix} & \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \end{matrix}$$

Lemma 3.4.1 の証明

$$X \tilde{Y} = \begin{pmatrix} x_0 + x_3 & x_1 + i x_2 \\ x_1 - i x_2 & x_0 - x_3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} y_0 - y_3 & -(y_1 + i y_2) \\ -(y_1 - i y_2) & y_0 + y_3 \end{pmatrix}$$

②

④

$$= \begin{pmatrix} (x_0 + x_3)(y_0 - y_3) - (x_1 + i x_2)(y_1 - i y_2) & * \\ * & -(x_1 - i x_2)(y_1 + i y_2) + (x_0 - x_3)(y_0 + y_3) \end{pmatrix}$$

これの tr は,

$$\begin{aligned} \text{tr} X \tilde{Y} &= 2x_0 y_0 - 2x_3 y_3 - 2x_1 y_1 - 2x_2 y_2 \\ &= -2 \langle X, Y \rangle \end{aligned}$$

補題 3.4.1 (続)

$$\langle X, X \rangle = -\det X$$

(Proof)

$$\begin{aligned} \langle X, X \rangle &= -\frac{1}{2} \text{tr}(X \tilde{X}) \quad (e_0 = \begin{bmatrix} 1 & \\ & 1 \end{bmatrix}) \\ &= -\frac{1}{2} (\det X) \text{tr}(e_0) \\ &= -\det X \end{aligned}$$

再掲

$$H^3 = \{ x \in \mathbb{L}^4 \mid \langle x, x \rangle = -1, x_0 > 0 \}$$

$$\downarrow \text{同-視.} \quad \downarrow \quad \downarrow$$

$$= \{ X \in \text{Herm}(2) \mid \det X = 1, \text{tr} X > 0 \}$$

④

Q * H^3 の向きを保つ合同変換

$$\begin{array}{ccc} (\mathbb{L}^4 \supset) H^3 & \xrightarrow{\quad} & H^3 \quad (\subseteq \mathbb{L}^4) \\ \cup & & \cup \\ P & \xrightarrow{\quad} & Ap \\ & & (A \in SO^+(1,3)) \end{array}$$

$$\langle Ax, Ay \rangle = \langle x, y \rangle \quad (\forall A \in SO^+(1,3), \forall x, y \in \mathbb{L}^4)$$

Q. $\text{Herm}(2)$ で対応するもの? (\leftarrow 補題 3.4.2)

A. $a \in SL(2, \mathbb{C})$ に対し,

$$\varphi_a(X) := aXa^* \quad (X \in \text{Herm}(2))$$

$$\text{よおして, } \begin{cases} \cdot \langle \varphi_a(X), \varphi_a(Y) \rangle = \langle X, Y \rangle \quad \cdots \textcircled{*} \\ \cdot \varphi_a(H^3) = H^3 \\ \cdot \varphi_a \text{ は } H^3 \text{ の向きを保つ} \end{cases}$$

$\therefore \varphi_a: H^3 \rightarrow H^3$ は H^3 の「向きを保つ等長変換」
とみなすことができる。

$$SL(2, \mathbb{C}) = \left\{ a \in \underbrace{M_2(\mathbb{C})}_{\text{複素 } 1\text{-群}} \mid \det a = 1 \right\}$$

($\dim \mathbb{C} = 3$)

Q

Q ④ の証明

$$\text{tr}(P\varphi_a) = \text{tr}(\varphi_a P) \quad \left(\begin{array}{l} \widetilde{YZ} = \widetilde{Z} \widetilde{Y} \\ \det(a^*) = \overline{\det a} \end{array} \right)$$

$$\begin{aligned} \langle \varphi_a(X), \varphi_a(Y) \rangle &= -\frac{1}{2} \text{tr}(\varphi_a(X), \varphi_a(\widetilde{Y})) \\ &= -\frac{1}{2} \text{tr}(aXa^* a\widetilde{Y}a^*) \\ &= -\frac{1}{2} \text{tr}(aX \underbrace{a^* a^*}_{\substack{\parallel \\ (\det a^*) e_0}} \widetilde{Y} a) \\ &= -\frac{1}{2} \text{tr}(aX \widetilde{Y} \widehat{a}) \\ &= -\frac{1}{2} \text{tr}(\underbrace{(\widehat{a}a)}_{e_0} X \widetilde{Y}) \\ &= -\frac{1}{2} \text{tr}(X \widetilde{Y}) = \langle X, Y \rangle \end{aligned}$$

Remark

$$SL(2, \mathbb{C}) \curvearrowright H^3$$

$$\forall a \in SL(2, \mathbb{C}), \exists T_a \in SO^+(1,3)$$

$$\begin{array}{ccc} \varphi_a(X) & \xrightarrow{\quad} & T_a X \\ \cap & & \cap \\ \downarrow : \text{Herm}(2) & \xrightarrow{\quad} & \mathbb{L}^4 \end{array}$$

$$\text{この対応 } SL(2, \mathbb{C}) \ni a \xrightarrow{\quad} T_a \in SO^+(1,3)$$

$$\begin{pmatrix} 2 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \quad (T_a \text{ 1つは, } a \text{ が 2つ決まる})$$

④ $SL(2, \mathbb{C})$ は単連結なので、

$$T: SL(2, \mathbb{C}) \longrightarrow SO^+(1, 3)$$

は“普遍被覆”を与える。

★ ベクトル積 (in エルミートモデル)

補題 3.4.3

$P \in H^3 (\subseteq \text{Herm}(2))$ 、 $X, Y \in T_P(H^3) (\subseteq \text{Herm}(2))$

に対して、

$$\underbrace{X \times_P Y}_{H^3 \text{ のベクトル積}} = \frac{i}{2} \begin{pmatrix} \cancel{X P^{-1} Y} - Y P^{-1} X \\ X P^{-1} Y \end{pmatrix}$$

が成立する。

Bryant の表現公式 (定理 3.4.4)

$D \subset \mathbb{C}$: 単連結領域

$z_0 \in D$: 固定 (基点)

$h: D \longrightarrow \mathbb{C}$: 正則関数

$g: D \longrightarrow \mathbb{C}$: 有理型関数

↳ 特異点は極のみ

$$\Sigma := \{z \in D \mid h(z) = 0\} = \{z \in D \mid z \text{ は } g \text{ の極}\}$$

で、 $a \in \Sigma$ が h の $2k$ 位の零点 (★)

$\iff a$ が g の k 位の極 とする。

Remark

このとき、 $F: D \rightarrow SL(2, \mathbb{C})$ と $h(a) = 0$ より、 $\exists H(z)$: 正則 s.t.

$$h(z) = (z-a)^{(3)} H(z) \quad (H(a) \neq 0)$$

(3) を h の $z=a$ における零点の位数 といふ

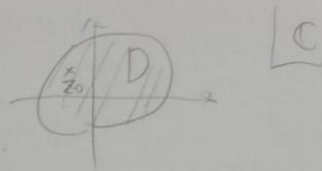
$$\bullet \lim_{z \rightarrow a} (z-a)^{(3)} g(z) = \exists d \neq 0$$

d を g の $z=a$ における極の位数 といふ。

$$g(z) = \frac{d}{(z-a)^d} + \frac{0}{(z-a)^{d-1}} + \dots$$

このとき、 $f(z) := F(z)F(z)^*$ ($z \in D$)

とおくと、 $f: D \rightarrow H^3 (\subseteq \text{Herm}(2))$ は CMC-1 ~~曲面~~ 曲面を定める。



④

さらに、第一/二基本形式 I, II について.

$$\begin{cases} I = \frac{(1+|g|^2)|h|^2 dz d\bar{z}}{2} \\ II = Q + \bar{Q} + I \\ \quad (Q = -h g' dz^2) \end{cases}$$

↖ \mathbb{R}^3 の Weierstrass 表現公式で
同じ I, Q がでる.

が成り立つ

逆に、与えられた CMC-1 曲面で ホロスタフ でないものは、
この形で (局所的に) 表される.

Remark

\mathbb{R}^3 の $H=0$ 曲面、 $\tilde{f}: D \rightarrow \mathbb{R}^3$ に対して.

∃! $f: D \rightarrow \mathbb{H}^3$: CMC-1 曲面 s.t.

(-b)

\tilde{f} は Weierstrass
表現公式をもつ

f, \tilde{f} は I と Q を共有する

\mathbb{H}^3 の合同変換を除いて一意.

証明の方針

• $f = FF^*$ の I, II, Q を求める.

• 逆は, Lawson 対応, Weierstrass 表現から従う.

Example (ホロスタフ)

$$F(z) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ z & 1 \end{bmatrix} : \mathbb{C} \rightarrow SL(2, \mathbb{C})$$

$$F' = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}, \quad F^{-1} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ -z & 1 \end{bmatrix} \quad \text{であるので,}$$

$$F^{-1}F' = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ -z & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} g & -g^2 \\ 1 & -g \end{pmatrix} h \quad \left| \begin{array}{l} g=0 \\ h=1 \end{array} \right.$$

∴ F は $g=0, h=1$ としたときの 7 分方程式の解.

$$f = FF^* = \begin{pmatrix} 1 & \bar{z} \\ z & 1+|z|^2 \end{pmatrix}$$

$$\xrightarrow{\Psi} \frac{1}{2} \begin{pmatrix} u^2 + v^2 + 2 \\ 2u \\ -2v \\ -u^2 - v^2 \end{pmatrix}$$

ホロスタフ

$$\left(\psi: \text{Hem}(2) \ni \begin{bmatrix} x_0 + x_3 & x_1 + ix_2 \\ x_1 - ix_2 & x_0 - x_3 \end{bmatrix} \mapsto (x_0, x_1, x_2, x_3)^T \in \mathbb{L}^4 \right)$$

⑤

Bryant の表現公式の証明: I を計算

$$\begin{aligned}
 I &= \langle df, df \rangle \quad (df = f_z dz + f_{\bar{z}} d\bar{z}) \\
 &= \langle f_z dz + f_{\bar{z}} d\bar{z}, f_z dz + f_{\bar{z}} d\bar{z} \rangle \\
 &= \underbrace{\langle f_z, f_z \rangle}_{=0} dz^2 + 2 \underbrace{\langle f_z, f_{\bar{z}} \rangle}_{\substack{= \\ (1+|g|^2)^2 |h|^2}} dz d\bar{z} + \underbrace{\langle f_{\bar{z}}, f_{\bar{z}} \rangle}_{=0} d\bar{z}^2
 \end{aligned}$$

↓
を示した!!

$$F' = Fd \quad (d := \begin{pmatrix} g & -g^2 \\ 1 & -g \end{pmatrix} h)$$

$$f = FF^*$$

$$\begin{aligned}
 f_z &= F_z F^* + F \underbrace{(F^*)_z}_{=0} \\
 &= F_z F^*
 \end{aligned}$$

$$F: D \rightarrow SL(2, \mathbb{C}) : \text{正則 (holomorphic)}$$

$$\Rightarrow F_{\bar{z}} = 0$$

$$F^* = {}^t \overline{F} \quad {}^t(\overline{F})_z = \overline{(F_{\bar{z}})} = 0$$

$$\therefore f_z = F d F^* \quad \text{同様に } f_{\bar{z}} = F d^* F^* \text{ である. } \hookrightarrow$$

⑥

$$\because f = f^* \quad (f: D \rightarrow H^3 \subseteq \text{Her}_m(2))$$

$$\begin{aligned}
 f_{\bar{z}} &= f^*_{\bar{z}} = (f_z)^* \\
 &= (F d F^*)^* \\
 &= F d^* F^*
 \end{aligned}$$

$$\langle f_z, f_z \rangle = \langle f_{\bar{z}}, f_{\bar{z}} \rangle = 0.$$

$$\langle f_z, f_{\bar{z}} \rangle = \frac{1}{2} (1+|g|^2)^2 |h|^2 \text{ の証明}$$

$$\begin{aligned}
 \langle f_z, f_z \rangle &= \langle F d F^*, F d F^* \rangle \quad \left. \vphantom{\langle f_z, f_z \rangle} \right\} F \in SL(2, \mathbb{C}) \\
 &= \langle \varphi_F(d), \varphi_F(d) \rangle \\
 &= \langle d, d \rangle \\
 &= \underbrace{-\det(d)}_{=0}
 \end{aligned}$$

(~~$\langle f_z, f_z \rangle$~~ についても同様の計算で分かる)

$$\begin{aligned}
 \langle f_z, f_{\bar{z}} \rangle &= \langle F d F^*, F d^* F^* \rangle \\
 &= \langle d, d^* \rangle \quad (= \langle d^*, d \rangle) \\
 &= -\frac{1}{2} \text{tr}(d^* \tilde{d})
 \end{aligned}$$

$$d^* = \begin{bmatrix} \bar{g} & 1 \\ -\bar{g}^2 & -\bar{g} \end{bmatrix} \bar{h}, \quad \tilde{d} = \begin{bmatrix} -g & g^2 \\ -1 & g \end{bmatrix} h \quad \text{なので. } \hookrightarrow$$

$$\hookrightarrow a^* \tilde{a} = |h|^2 \begin{pmatrix} \bar{g} & 1 \\ -\bar{g}^2 & -\bar{g} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -g & g^2 \\ -1 & g \end{pmatrix}$$

$$= |h|^2 \begin{pmatrix} -g\bar{g}-1 & * \\ * & -(g\bar{g})^2 - g\bar{g} \end{pmatrix}$$

∴ $\text{tr}(a^* \tilde{a})$ は

$$\text{tr}(a^* \tilde{a}) = -|h|^2 (1 + 2 \overset{|g|^2}{g\bar{g}} + (g\bar{g})^2)$$

$$= -|h|^2 (1 + |g|^2)^2$$

$$\therefore \langle f_z, f_{\bar{z}} \rangle = \frac{1}{2} |h|^2 (1 + |g|^2)^2 \text{ が成立つ}$$
