#### 研究内容の紹介(20分)

東京理科大学理学研究科 小林 穂乃香

山口大学面接 於2022年9月5日

#### 擬リーマン多様体とは

g : M 上の対称 (0, 2) テンソル場

 $X, Y \in TM$ 

#### (*M*, *g*): リーマン多様体

g: M 上のリーマン計量 ... 正定值

i. e.  $g(X,X) \ge 0$  for all X, and  $g(X,X) = 0 \Leftrightarrow X = 0$ 

(M,g): 擬リーマン多様体

... 非退化

g: M 上の擬リーマン計量 i. e. g(X,Y) = 0 for all  $Y \in TM$  $\Rightarrow X = 0$ 

#### Definition

def ⇔ X : spacelike  $\langle X, X \rangle > 0$  or X = 0

 $\stackrel{\text{def}}{\Leftrightarrow} \langle X, X \rangle < 0$ *X* : timelike

def X: null $\langle X, X \rangle = 0$  and  $X \neq 0$  $\Leftrightarrow$ 

#### 擬リーマン多様体とは

$$\mathbf{x} = (x_1, \dots, x_{m+1}), \quad \mathbf{y} = (y_1, \dots, y_{m+1}) \in \mathbb{E}_s^{m+1}$$
 
$$\begin{cases} s = 0: \, \mathbf{y} - \mathbf{v} \geq \mathbf{y} & \text{soft} \\ s = 1: \, \mathbf{u} - \mathbf{v} \geq \mathbf{v} \end{cases}$$

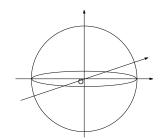
$$\langle \mathbf{x}, \mathbf{y} \rangle := -\sum_{i=1}^{s} x_i y_i + \sum_{j=s+1}^{m+1} x_j y_j$$

#### s:指数

#### リーマン多様体

$$\mathbb{S}^2 := \{ \mathbf{x} \in \mathbb{E}^3 \mid \langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = 1 \}$$

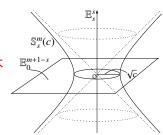
$$\mathbb{H}^2 := \{ \mathbf{x} \in \mathbb{E}^3_1 \mid \langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = -1 \}$$



# $\mathbb{S}^n_s$ と $\mathbb{H}^n_{n-s}$ は 反等長

#### 擬リーマン多様体

$$\mathbb{S}_{1}^{2} := \{ \mathbf{x} \in \mathbb{E}_{1}^{3} \mid \langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = 1 \}$$
$$\mathbb{H}_{1}^{2} := \{ \mathbf{x} \in \mathbb{E}_{2}^{3} \mid \langle \mathbf{x}, \mathbf{x} \rangle = -1 \}$$



#### 擬リーマン多様体とは

1905 特殊相対性理論(A. Einstein)

この世界を,空間3次元と時間1次元の"時空"として考える

正定値とは限らない計量を持つ多様体を導入

1908 ミンコフスキー幾何学(H. Minkowski)

特殊相対性理論を幾何学として再構成 時空は4次元の空間として記述される

1915-1916 一般相対性理論(A. Einstein)

重力を時空の曲がりとして捉える, リーマン幾何学を応用



擬リーマン幾何学

#### これまでの研究の概要

 $(\tilde{M},\langle\,,
angle)$ : 擬球面  $\mathbb{S}^m_s$  または 擬双曲空間  $\mathbb{H}^m_s$ 

 $(M,\langle , \rangle)$ : $ilde{M}$ の擬リーマン曲面,

形作用素が対角化不可能,平均曲率とスカラー曲率が一定

 $\gamma$  :  $\tilde{M}$  の null 曲線 i.e.  $\langle \dot{\gamma}, \dot{\gamma} \rangle = 0$  かつ  $\dot{\gamma} \neq 0$ 

#### Part 1 · · · 擬双曲的ガウス写像による分類

B-scroll または complex circle の擬双曲的ガウス写像

#### Part 2 $\cdots$ generalizations of B-scroll in $\tilde{M}_s^m$

- generalized umbilical hypersurface in  $ilde{M}_1^{n+1}$  · · · 次元一般化
- ullet generalized umbilical hypersurface in  $ilde{M}_2^{n+1}$   $\cdots$  指数及び次元一般化
- generalized B-scroll in S<sub>2</sub> or H<sub>2</sub> ···· 指数及び余次元一般化

#### Part 1-1 擬双曲的ガウス写像による分類 … 研究背景

#### 部分多様体の平均曲率ベクトル場 H と部分多様体の type number の関係

- 1970 年代 ・ $\Delta H = \lambda H$  となるリーマン部分多様体の type number
  - ・null 2-type かつ H: const なローレンツ曲面の完全分類
- 1980 年代 ・部分多様体のガウス写像の type number
  - 2007年 ・球面にはめ込まれた部分多様体の球面的ガウス写像

 $\mathbf{x}: M \hookrightarrow \mathbb{S}^m$ : 等長はめ込み

 $(e_1^p,\ldots,e_n^p):M$  の向きと適合する  $T_pM$  の正規直交フレーム

ガウス写像 
$$\nu$$
  $\stackrel{\text{def}}{\Leftrightarrow}$   $\nu(p) := e_1^p \wedge \cdots \wedge e_n^p$  球面的ガウス写像  $\tilde{\nu}$   $\stackrel{\text{def}}{\Leftrightarrow}$   $\tilde{\nu}(p) := \mathbf{x}(p) \wedge e_1^p \wedge \cdots \wedge e_n^p$ 

#### Part 1-1 擬双曲的ガウス写像による分類

 $\cdots$  in  $\mathbb{S}^3_1$  or  $\mathbb{H}^3_1$ 

#### Theorem (D. S. Kim-Y. H. Kim)

 $M_1^2 \subset \mathbb{S}^3_1$  (または  $\mathbb{H}^3_1$ ): 向きづけられたローレンツ超曲面

形作用素が対角化不可能 かつ H,K が一定

 $M_1^2$  は B-scroll または complex circle どちらかの開部分



	$M_1^2$		$ ilde{ u}$	K	Н
	(Main Result 1) $S^1_{\mathbb{C}}(\kappa)$	$\kappa = -1$	1-type	0	0
in $\mathbb{H}_1^3$	complex circle	<i>κ</i> ≠ −1	∞-type	0	≠ 0
	(Main Result 2) $\mathcal{B}(k_2)$	$k_2 = \pm 1$	∞-type	0	≠ 0
	B-scroll	$k_2 \neq \pm 1$	null 2-type	<b>≠</b> 0	<b>≠</b> 0
in $\mathbb{S}^3_1$	(B–C–D 2017) $\mathcal{B}(k_2)$ B-scroll		null 2-type	<b>≠</b> 0	<b>≠</b> 0

 $\gamma$  :  $\mathbb{S}^3_1$  または  $\mathbb{H}^3_1$  の null 曲線 (A,B,C) :  $\gamma$  上の Cartan frame field

i.e. 
$$\begin{cases} \langle A,A\rangle = \langle B,B\rangle = 0, & \langle A,B\rangle = -1,\\ \langle A,C\rangle = \langle B,C\rangle = 0, & \langle C,C\rangle = 1,\\ \dot{\gamma}(s) = A(s),\\ \dot{A}(s) = k_1(s)C(s),\\ \dot{C}(s) = k_2(s)A(s) + k_1(s)B(s),\\ \dot{B}(s) = k_2(s)C(s) + \varepsilon\gamma(s). \end{cases}$$

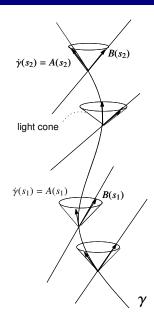
#### Definition

M を,次のようにパラメータづけされたローレンツ曲面とする:

$$\mathbf{x}: M \hookrightarrow \mathbb{S}^3_1 \text{ or } \mathbb{H}^3_1 \overset{\text{def}}{\Leftrightarrow} \mathbf{x}(s,t) := \gamma(s) + tB(s)$$

このとき,

$$M: \gamma \perp \mathcal{O} \text{ $B$-scroll} \stackrel{\text{def}}{\Leftrightarrow} k_2: \text{const}$$



#### Part 2-1 B-scroll の次元一般化 · · · 定義

 $\tilde{M}_1^{n+1} = \mathbb{E}_1^{n+1} \text{ or } \mathbb{S}_1^{n+1} \text{ or } \mathbb{H}_1^{n+1}$ 

 $M_1^n$  :  $ilde{M}_1^{n+1}$  のローレンツ超曲面,isoparametric

A:  $M_1^n$  の形作用素, 対角化不可能

P(x):A の最小多項式

#### Theorem (M. A. Magid)

A の固有値の個数が 1 or 2 個 かつ 0 でない固有値が 1 つ以下



 $M_1^n$  は次のいずれか:

- M<sup>n</sup><sub>1</sub>: generalized cylinder ・・・ゼロ固有値を持つ
- ②  $M_1^n$ : generalized umbilical hypersurface  $\cdots$ ゼロ固有値を持たない

$$\begin{cases}
degree 2 & P(x) = (x - a)^2 ← B-scroll はこの型 \\
degree 3 & P(x) = (x - a)^3
\end{cases}$$

#### Part 2-1 B-scroll の次元一般化

 $ilde{M}$  が指数 1 のとき, 形作用素 A はある基底に関して次の 4 つのいずれかの形をとる.

(I) 
$$\begin{pmatrix} a_1 & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & a_n \end{pmatrix}$$
, (II)  $\begin{pmatrix} a_0 & 0 & \\ 1 & a_0 & \\ & & a_1 & \\ & & & \ddots & \\ & & & & a_{n-2} \end{pmatrix}$ ,

(III) 
$$\begin{pmatrix} a_0 & 0 & 0 & & & & \\ 0 & a_0 & 1 & & & & \\ -1 & 0 & a_0 & & & & \\ & & & a_1 & & & \\ & & & & \ddots & & \\ & & & & a_{n-3} \end{pmatrix}, \quad \text{(IV)} \begin{pmatrix} a_0 & b_0 & & & & \\ -b_0 & a_0 & & & & \\ & & & a_1 & & \\ & & & & \ddots & \\ & & & & & a_{n-2} \end{pmatrix},$$

ここで,  $b_0 \neq 0$ .

#### Part 2-2 B-scroll の次元及び指数一般化 ··· 形作用素

#### $ilde{M}_2^m$ の形作用素

$$\begin{pmatrix}
\lambda & & & & & \\
1 & \lambda & & & & \\
& & 1 & \lambda & & \\
& & & & 1 & \lambda
\end{pmatrix}, \begin{pmatrix}
\lambda & 0 & & & & \\
1 & \lambda & 0 & & & \\
& & & 1 & \lambda & & \\
& & & & & 1 & \lambda
\end{pmatrix}, \begin{pmatrix}
\lambda & 1 & \lambda & & & & \\
1 & \lambda & 0 & & & & \\
& & & & 1 & \lambda & & \\
& & & & & & 1 & \lambda
\end{pmatrix}, \begin{pmatrix}
\lambda & 1 & \lambda & & & & \\
& & & 1 & \lambda & & & \\
& & & & & 1 & \lambda & & \\
& & & & & & 1 & \lambda
\end{pmatrix}$$

### Part 2-2 B-scroll の次元及び指数一般化 ··· Frenet 型フレーム場

null 曲線  $\gamma \subset ilde{M}_2^m$  に沿う Frenet 型フレーム場

13/17

 $\cdots m = 5$  のとき,H. Kobayashi

#### B-scroll の次元及び指数一般化 ··· Frenet 型フレーム場 Part 2-2

Cartan frame (E. Cartan):  $\mathbb{E}^3_1$  における null 曲線に沿う Frenet 型フレーム

一般次元ローレンツ多様体 M" に拡張

general Frenet frame (K. L. Duggal-A. Bejancu) よりシンプルな形に再構成

natural Frenet frame (D. H. Jin)

指数2に拡張

natural Frenet frame with index 2 (K. L. Duggal–A. Bejancu–D. H. Jin)

#### 別証明

 $\begin{cases} 
abla_{\dot{\gamma}}A : \text{non-null かつ}^{\,\forall}Z_i : \text{non-null のとき,Cartan frame (H. Kobayashi)} \\ 
abla_{\dot{\gamma}}A : \text{null のとき,bi-null Cartan frame (M. Sakaki–A. Uçum–K. İlarslan)} \end{cases}$ 

#### Main Result 4 (H. Kobayashi)

degree 2 の generalized umbilical hypersurface in  $\mathbb{S}_2^{n+1}$  or  $\mathbb{H}_2^{n+1}$  の具体例を 構成

#### Theorem (D. S. Kim-Y. H. Kim-D. W. Yoon)

 $M: \mathbb{E}_1^m \mathcal{O} \text{ null scroll}$ 

H:M の平均曲率ベクトル場

 $A_H: M$  の H 方向の形作用素

 $A_H$  の最小多項式が  $(x-a^2)^2$   $\Leftrightarrow$  M: generalized B-scroll  $(a \in \mathbb{R} : const)$ 

ここで,

 $(A, B, C, Z_1, \dots, Z_{m-3})$ :  $\gamma$  に沿う Cartan frame field

M: generalized B-scroll  $\stackrel{\text{def}}{\Leftrightarrow}$  M:  $\mathbf{x}(s,t) = \gamma(s) + tB(s)$ 

Note Mは2次元非退化ローレンツ曲面

#### Part 2-3 B-scroll の指数及び余次元一般化 $\cdots$ in $\mathbb{E}_1^m$

null 曲線  $\gamma \subset ilde{M}_2^m$  に沿う Frenet 型フレーム場

## Part 2-3 B-scroll の指数及び余次元一般化

 $\cdots$  in  $\mathbb{S}_2^5$  or  $\mathbb{H}_2^5$ 

#### Main Result 5 (H. Kobayashi)

 $M: \mathbb{S}_2^5$  or  $\mathbb{H}_2^5$  における null scroll

H : M の平均曲率ベクトル場

 $A_H$ : MのH方向の形作用素

P(x):  $A_H$  の最小多項式

M が generalized B-scroll のとき,P(x) は次のいずれかである:

2 
$$Z_1$$
: null  $\Rightarrow P(x) = (x - k_2^2)^2$ 

#### Type (i) (H. Kobayashi)

$$\begin{cases}
\dot{A} = k_1 C \\
\dot{C} = \frac{k_2 A}{2} + \varepsilon_C k_1 B \\
\dot{B} = \frac{\varepsilon_C k_2 C}{2} + \frac{k_3 Z}{2} + \varepsilon \gamma
\end{cases} (1)$$

$$\dot{Z}_1 = \frac{\varepsilon_1 k_3 A}{2} + \frac{k_4 Z}{2}$$

$$\dot{Z}_2 = \varepsilon_C k_4 Z_1$$

#### Type (iii) (H. Kobayashi)

$$\begin{cases}
\dot{A} = k_1 C \\
\dot{C} = k_2 A + k_1 B \\
\dot{B} = k_2 C + Z_1 + \varepsilon \gamma
\end{cases}$$

$$\dot{Z}_1 = h Z_1 \\
\dot{Z}_2 = -A - h Z_2$$
(2)