

## 1 A

♣ 演習問題 0.1 (第 1 問). 3 次の実正方行列全体を  $M_3(\mathbb{R})$  と表し、これを自然に  $\mathbb{R}$  上のベクトル空間とみなす。実数  $a, b, c$  に対して

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 0 & c \\ 0 & 1 & b \\ c & b & a \end{pmatrix}$$

とおく。以下の問に答えよ。

- (1)  $A$  と可換な行列全体からなる  $M_3(\mathbb{R})$  の部分集合  $W$  は、 $M_3(\mathbb{R})$  の部分ベクトル空間をなすことを示せ。
- (2)  $W$  の  $\mathbb{R}$  上のベクトル空間としての次元を求めよ。

演習問題 0.1 の解答. [TODO]

□

♣ 演習問題 0.2 (第 2 問).  $g(x, y) = y^4 - y^6 - 3(x^2 + x^4)$  とおく。以下の問に答えよ。

- (1)  $S = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \mid g(x, y) = g_x(x, y) = g_y(x, y) = 0\}$  を求めよ。
- (2) 曲線  $C = \{(x, y) \in \mathbb{R}^2 \setminus S \mid g(x, y) = 0, y > 0\}$  上で  $f(x, y) = x^2 + y^2$  が極値をとる点をすべて求め、その値が極大であるか極小であるかを判定せよ。

演習問題 0.2 の解答. [TODO] 概形を書くと  $(0, 1)$  しかなさそう？

□

## 2 B

♣ 演習問題 0.3 (第 8 問).  $M_2(\mathbb{R})$  を 2 次の実正方行列全体とする。対応

$$\begin{pmatrix} x & z \\ y & w \end{pmatrix} \mapsto (x, y, z, w)$$

により  $M_2(\mathbb{R})$  を  $\mathbb{R}^4$  と同一視し、これによって  $M_2(\mathbb{R})$  上に座標  $x, y, z, w$  と標準的なリーマン計量  $\langle, \rangle$  を与える。2 次の実対称行列全体を  $H$  とし、写像  $F: M_2(\mathbb{R}) \rightarrow H$  を  $F(A) = {}^tAA$  により定める。ただし  ${}^tA$  は  $A$  の転置行列である。このとき以下の問に答えよ。

- (1) 写像  $F$  の  $A \in M_2(\mathbb{R})$  における微分  $(dF)_A$  を求め、 $F$  の正則点全体の集合を決定せよ。
- (2)  $A \in M_2(\mathbb{R})$  における  $M_2(\mathbb{R})$  の接ベクトル  $X_A$  を

$$X_A = \left. \frac{d}{dt}(R_t A) \right|_{t=0} \in T_A M_2(\mathbb{R})$$

ただし  $R_t = \begin{pmatrix} \cos t & -\sin t \\ \sin t & \cos t \end{pmatrix}$  と定める。さらに、開部分多様体  $P = \{A \in M_2(\mathbb{R}) \mid \det A > 0\}$  上の 1 次微分形式  $\theta$  を、すべての  $A \in M_2(\mathbb{R})$  について次の条件 (a), (b) が満たされるように定める：

- (a)  $\theta(X_A) = 1$
- (b)  $\langle X_A, V \rangle = 0$  ならば  $\theta(V) = 0$  である。

ここに、 $V$  は  $A$  における  $M_2(\mathbb{R})$  の接ベクトルであり、 $\langle, \rangle$  は上で定めたリーマン計量である。このとき、微分形式  $\theta$  を座標  $x, y, z, w$  を用いて表せ。

(3) 写像  $F: M_2(\mathbb{R}) \rightarrow H$  を  $P$  へ制限して得られる写像を  $\pi: P \rightarrow B$  とする。ただし、 $B = F(P)$  である。このとき、(2) で定めた微分形式  $\theta$  の外微分  $d\theta$  は、像  $B$  上のある微分形式  $\omega$  の  $\pi$  による引き戻し  $\pi^*\omega$  に等しいことを証明せよ。

**演習問題 0.3 の解答.** (1)  $(dF)_A$  をチャートに関する行列表示で表す。 $A$  の属する  $M_2(\mathbb{R})$  のチャートとして

$$\varphi: M_2(\mathbb{R}) \rightarrow \mathbb{R}^4, \quad \begin{bmatrix} x & z \\ y & w \end{bmatrix} \mapsto (x, y, z, w) \quad (2.1)$$

を考え、 $F(A)$  の属する  $H$  のチャートとして

$$\psi: H \rightarrow \mathbb{R}^3, \quad \begin{bmatrix} a & b \\ b & c \end{bmatrix} \mapsto (a, b, c) \quad (2.2)$$

を考える。これらのチャートに関する  $F$  の座標表示  $\widehat{F} = \psi \circ F \circ \varphi^{-1}$  は  $\widehat{F}: \mathbb{R}^4 \rightarrow \mathbb{R}^3$ ,  $(x, y, z, w) \mapsto (x^2 + y^2, xz + yw, z^2 + w^2)$  である。したがって  $(dF)_A$  は、チャート  $\varphi, \psi$  に関する行列表示が  $\widehat{F}$  の Jacobi 行列

$$\begin{bmatrix} 2x & 2y & 0 & 0 \\ z & w & x & y \\ 0 & 0 & 2z & 2w \end{bmatrix} \quad (2.3)$$

となるような  $\mathbb{R}$ -線型写像  $T_A M_2(\mathbb{R}) \rightarrow T_{F(A)} H$  である。

次に  $F$  の正則点全体の集合を決定する。 $A = \begin{bmatrix} x & z \\ y & w \end{bmatrix} \in M_2(\mathbb{R})$  に関し、点  $A$  が  $F$  の正則点であるための必要十分条件は、 $(J\widehat{F})_{(x,y,z,w)}$  がフルランクとなることである。ここで、 $(J\widehat{F})_{(x,y,z,w)}$  がフルランクでないための必要十分条件、すなわち  $(J\widehat{F})_{(x,y,z,w)}$  の 3 個の行ベクトルが  $\mathbb{R}$  上 1 次従属となるための必要十分条件は

$$\exists s, t \in \mathbb{R} \quad \text{s.t.} \quad (x, y) = s(z, w), \quad (z, w) = t(x, y) \quad (2.4)$$

である。これは  $\det A = 0$  と同値である。したがって、 $F$  の正則点全体の集合は  $\{A \in M_2(\mathbb{R}) \mid \det A \neq 0\}$  である。

(2) まず各  $A = \begin{bmatrix} x & z \\ y & w \end{bmatrix} \in M_2(\mathbb{R})$  に対し

$$X_A = \left. \frac{d}{dt}(R_t A) \right|_{t=0} = \left. \frac{d}{dt} R_t \right|_{t=0} A = \begin{bmatrix} 0 & -1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} A = \begin{bmatrix} -y & -w \\ x & z \end{bmatrix} \quad (2.5)$$

である。 $\theta$  の成分表示を求める。そこで計量  $\langle, \rangle$  に関する  $T_A M_2(\mathbb{R})$  の直交分解  $T_A M_2(\mathbb{R}) = \mathbb{R}X_A \oplus (\mathbb{R}X_A)^\perp$  を考え、 $\mathbb{R}X_A$  の基底  $X_A$  と  $(\mathbb{R}X_A)^\perp$  の基底  $b_i$  ( $i = 1, \dots, 3$ ) をあわせた  $T_A M_2(\mathbb{R})$  の基底  $X_A, b_i$  ( $i = 1, \dots, 3$ ) をひとつ選ぶ。すると条件 (a), (b) より

$$\langle X_A, \cdot \rangle: X_A \mapsto \|X_A\|^2, \quad b_i \mapsto 0 \quad (i = 1, \dots, 3) \quad (2.6)$$

$$\theta_A: X_A \mapsto 1, \quad b_i \mapsto 0 \quad (i = 1, \dots, 3) \quad (2.7)$$

が成り立つから  $\theta_A = \langle X_A, \cdot \rangle / \|X_A\|^2$  である。したがって、 $\theta$  を座標  $x, y, z, w$  を用いて表すと

$$\theta = \frac{1}{x^2 + y^2 + z^2 + w^2} (-y \, dx + x \, dy - w \, dz + z \, dw) \quad (2.8)$$

となる。

(3) [TODO] よくわからない

□