

# 対称空間の全測地的部分多様体の分類問題 へのコンピュータ活用 - S. Klein の仕事の紹介 -

平成 21 年 11 月湯沢研究会 内藤博夫 (山口大理)

## 参考文献

- [1] S. Klein, Totally geodesic submanifolds of complex quadric, *Differ. Geom. Appl.* 26(2008), 79-96.
- [2] S. Klein, Totally geodesic submanifolds of the complex and the quaternionic 2-Grassmannians, *Trans. Amer. Math. Soc.* 361(2009), 4927-4967.
- [3] S. Klein, Reconstructing the geometric structure of a Riemannian symmetric space from its Satake diagram, *Geom. Dedicata* 138(2009), 25-50.
- [4] S. Klein, Totally geodesic submanifolds of the exceptional Riemannian symmetric spaces of rank 2, to appear in *Osaka J. of Math.*

目的 階数 2 の単連結コンパクトリーマン対称空間のすべての (完備) 全測地的部分多様体を等長変換による合同を除いて分類する:

- (1)  $G_2^+(\mathbb{R}^n)$ ,  $G_2(\mathbb{C}^n)$ ,  $G_2(\mathbb{H}^n)$  (2-Grassmannians)  $\longrightarrow$  [1], [2]
- (2)  $SU(3)/SO(3)$   $\longrightarrow$  [3]
- (3)  $SO(10)/U(5)$ ,  $E_6/U(1)\cdot Spin(10)$ ,  $SU(6)/Sp(3)$ ,  $E_6/F_4, G_2/SO(4)$ ,  
 $SU(3)$ ,  $Sp(2)$ ,  $G_2$  ( $G_2, E_6, F_4$ : compact, simply connected)  $\longrightarrow$  [4]

方法  $M$  をコンパクト型単連結既約リーマン対称空間,  $G$  を  $M$  の等長変換群の単位元連結成分,  $o$  を  $M$  の固定点,  $K$  を点  $o$  における  $G$  の中のイソトロピー部分群 (連結) とし,  $G, K$  のリー代数をそれぞれ  $\mathfrak{g}, \mathfrak{k}$  とする.  $\mathfrak{g}$  上のある  $\text{ad}(\mathfrak{g})$  不変な内積  $\langle, \rangle$  をとり, 等質空間  $G/K$  に  $G$ -不変リーマン計量を導入し,  $M$  をリーマン等質空間  $G/K$  と同一視する.  $\langle, \rangle$  は  $\mathfrak{g}$  のキリング形式の定数倍  $\mathfrak{g} = \mathfrak{k} \oplus \mathfrak{m}$  を  $\langle, \rangle$  による直交分解とし,  $T_oM$  を  $\mathfrak{m}$  と同一視する. このとき,  $M$  の点  $o$  における曲率テンソル  $R_o$  は

$$R_o(x, y)z = -[[x, y], z], \quad x, y, z \in \mathfrak{m}$$

と表され,  $M$  の全測地的部分多様体  $N$  の分類問題は局所的に次の問題に帰着する:  $o \in N$ ,  $\mathfrak{m}' = T_oN \subset T_oM = \mathfrak{m}$  と置くととき,  $[[\mathfrak{m}', \mathfrak{m}'], \mathfrak{m}'] \subset \mathfrak{m}'$ . このような性質を満たす  $\mathfrak{m}$  の部分空

間  $\mathfrak{m}'$  を  $\mathfrak{m}$  の Lie triple system といい, 三項積  $[[x, y], z]$  を Lie triple product という. 逆に,  $\mathfrak{m}$  の Lie triple system  $\mathfrak{m}'$  が与えられると,  $o \in N, T_o N = \mathfrak{m}'$  となる  $M$  の完備全測地的部分多様体  $N$  が一意に定まる. 完備全測地的部分多様体  $N$  の合同類は, Lie triple system  $\mathfrak{m}'$  の  $\text{Ad}(K)$ -同値類に対応する. また,  $N$  のリーマン計量は,  $\text{Ad}(K)$ -不変内積  $\langle, \rangle_{\mathfrak{m}}$  の  $\mathfrak{m}'$  への制限によって決まる.

Klein のアイディアは, Lie triple product  $[[x, y], z]$ , 内積  $\langle x, y \rangle_{\mathfrak{m}}$  に関する情報を, リーマン対称空間  $M$  に対応する佐竹図形 (Satake diagram) から出発して, Maple の計算機システムを用いて, 具体的に計算する計算機代数システムを構築することにある. リーマン対称空間の幾何学はリーマン計量と曲率テンソルによって支配されるから, この計算機代数システムは有益だと考えられる. Klein の論文では, これら 2 つのテンソル  $[[x, y], z]$  及び  $\langle x, y \rangle_{\mathfrak{m}}$  を fundamental geometric tensors と呼んでいる. 計算機代数システムは以下で公開されている.

<http://satake.sourceforge.net> (Maple package Ver. 10)

階数 2 のコンパクト単連結既約リーマン対称空間  $M$  の全測地的部分多様体の分類問題では, Lie triple systems の各同値類から代表元を見つけ出すときに必要な Lie triple product の具体的計算に計算機代数システムが用いられる. また,  $N$  の断面曲率の計算, すなわち,  $\langle [[x, y], y], x \rangle_{\mathfrak{m}}$  の具体的計算にも用いられる.

## 1 佐竹図形から fundamental geometric tensors の具体的再構築へ ([3])

$\mathfrak{m}$  の極大可換部分空間  $\mathfrak{a}$  をとり,  $\mathfrak{a}$  を含む  $\mathfrak{g}$  の可換部分代数を  $\mathfrak{t}$  とする.  $\mathfrak{t}$  の双対空間  $\sqrt{-1}\mathfrak{t}^*$  の元  $\alpha$  に対して,  $\mathfrak{g}_{\alpha} = \{X \in \mathfrak{g}; \text{ad}(H)^2 X = \alpha(H)^2 X (H \in \mathfrak{t})\}$  とおき,  $\Delta = \{\alpha \in \mathfrak{t}^*; \mathfrak{g}_{\alpha} \neq \{0\}\}$  とする. 全ての  $\alpha \in \Delta$  に対して,  $\alpha(H_0) \neq 0$  となる  $H_0$  をとり,  $\Delta_+ = \{\alpha \in \Delta; \alpha(H_0) \in \sqrt{-1}\mathbb{R}_+\}$  とおく. このとき,

$$\mathfrak{g} = \mathfrak{t} \oplus \sum_{\alpha \in \Delta_+} \mathfrak{g}_{\alpha}.$$

$\Delta$  を  $\mathfrak{g}$  の root system,  $\Delta_+$  の元を positive root, 上の分解を  $\mathfrak{g}$  の root space 分解という.  $\Pi (\subset \Delta_+)$  を simple roots の集合とする.  $\sqrt{-1}\mathfrak{t}$  上の内積を  $\mathfrak{g}$  のキリング形式  $\kappa$  でとり,  $\sqrt{-1}\mathfrak{t}^*$  上に自然に内積  $\langle, \rangle$  を導入する. 以下,  $\mathfrak{g}$  上の内積も  $-\kappa$  から導入されるものとする.  $\sigma$  を分解  $\mathfrak{g} = \mathfrak{k} \oplus \mathfrak{m}$  に付随する involution とするとき,  $\sigma$  は  $\mathfrak{t}, \Delta, \text{root space}$  分解を保つ.

[1] 佐竹図形  $\alpha, \beta \in \Pi$  に対して,  $n_{\alpha, \beta} = 2 \langle \alpha, \beta \rangle / \langle \beta, \beta \rangle$  とおく.  $\Pi$  の各元  $\alpha$  を ( $\sigma(\alpha) \neq \alpha$  のとき) あるいは ( $\sigma(\alpha) = \alpha$  のとき) で表し,  $\alpha, \beta \in \Pi$  に対して  $n_{\alpha, \beta} n_{\beta, \alpha}$  本 ( $= 0, 1, 2, 3$ ) の線で結ぶ.  $\|\alpha\| > \|\beta\|$  のとき, さらに  $\alpha$  から  $\beta$  へ向かって矢印をつける. ま

た, で表される異なる2つの  $\alpha$  と  $\beta$  が  $\sigma(\alpha) \equiv -\beta \pmod{\text{の1次結合}}$  となるとき, これらの を両向き矢印の弧で結ぶ. 矢印の無い で表される  $\alpha$  は  $\sigma(\alpha) = -\alpha$  となる. このようにして作られたものを佐竹図形といい, コンパクト型リーマン対称空間とリーマン計量の違いを除いて一対一に対応している.

例 (AIII(n,q);  $SU(n)/S(U(q) \times U(n-q))$ )

$$\begin{array}{cccccc}
 \alpha_q & & \alpha_{q-1} & & \alpha_2 & & \alpha_1 & & \beta_1 \\
 \circ & - & \circ & \cdots & \circ & - & \circ & - & \bullet \\
 \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \vdots \\
 \circ & - & \circ & \cdots & \circ & - & \circ & - & \bullet \\
 \alpha_{\pi(q)} & & \alpha_{\pi(q-1)} & & \alpha_{\pi(2)} & & \alpha_{\pi(1)} & & \beta_s
 \end{array}$$

[2] Cartan 行列の復元  $\Pi = \{\alpha_1, \dots, \alpha_r\}$  とするとき, 正則行列  $(n_{\alpha_i, \alpha_j})$  を Cartan 行列という.  $\alpha_i, \alpha_j$  が  $k$  本の線で結ばれているとする.  $k = 0, 1$  ならば,  $n_{\alpha_i, \alpha_j} = n_{\alpha_j, \alpha_i} = 0, 1$ .  $k = 2, 3$  で  $\alpha_i > \alpha_j$  ならば,  $n_{\alpha_i, \alpha_j} = 1, n_{\alpha_j, \alpha_i} = k$  となる. したがって, 佐竹図形から Cartan 行列を復元できる. さらに,  $n_{\alpha, \beta} = 2 \langle \alpha, \beta \rangle / \langle \beta, \beta \rangle, \|\beta\|/\|\alpha\| = \sqrt{n_{\beta, \alpha}/n_{\alpha, \beta}}$  より, 定数倍を除いて  $\sqrt{-1}\mathfrak{t}$  上の内積  $\langle, \rangle$  を復元できる.

[3] root system  $\Delta$  の復元  $\alpha \in \Delta_+$  を  $\alpha = \sum_i k_i \alpha_i$  と書き,  $\ell(\alpha) = \sum_i k_i$  とおく.  $\Delta_j = \{\alpha \in \Delta_+; \ell(\alpha) = j\}$  とする. このとき,  $\Delta_+ = \sum_j \Delta_j$  で  $\Delta_1 = \Pi$ .  $\alpha \in \Pi, \beta \in \Delta$  に対して,  $\beta$  を通る roots の  $\alpha$ -系列  $\{\beta + k\alpha; -p \leq k \leq q\}$  をとると,  $p - q = 2 \langle \beta, \alpha \rangle / \langle \alpha, \alpha \rangle$  となる. これを用いて,  $\Delta_+$  の元を求めるアルゴリズム (R) をつくる.  $\Delta_1 \ni \beta$  から出発して  $\beta$  をとおる  $\alpha$ -系列 ( $\alpha \in \Pi, 1 \leq k \leq q$ ) を求める. (このとき,  $p = 0$  に注意) 得られたものを階列  $j$  ごとに各  $\Delta_j$  に配分する. (このとき, 階列 2 のすべての roots は  $\Delta_2$  に配分されていることに注意) 次に,  $\Delta_2 \ni \beta$  の  $\alpha$ -系列をつくる.  $\beta - \alpha \in \Delta_1$  ならスキップ.  $\beta - \alpha \notin \Delta_1$  ならば,  $1 \leq k \leq q$  なる  $k$  に対して得られたものを各  $\Delta_j$  に配分 (このときも  $p = 0$  に注意. また, 得られたものが既に配分されているときはスキップ.) この操作を階列  $\ell$  に従って実行すれば,  $\Delta_+$  が復元される.

[4]  $\mathfrak{g}^{\mathbb{C}}$  の Lie bracket の復元  $\mathfrak{g}^{\mathbb{C}}$  の Lie bracket の復元のためには,  $\mathfrak{g}^{\mathbb{C}}$  の root space 分解に沿う基底 (Chevalley basis) の決定とその基底間の bracket relations (Chevalley constants) の具体的計算のアルゴリズム (C) を構成する必要がある.  $\mathfrak{g}_{\alpha}^{\mathbb{C}} = \{X \in \mathfrak{g}^{\mathbb{C}}; \text{ad}(H)X = \alpha(H)X (H \in \mathfrak{t})\}$  とおくと,  $\mathfrak{g}^{\mathbb{C}}$  の root space 分解  $\mathfrak{g}^{\mathbb{C}} = \mathfrak{t}^{\mathbb{C}} \oplus \sum_{\alpha \in \Delta} \mathfrak{g}_{\alpha}^{\mathbb{C}}$  を得る.

Def.  $\{X_{\alpha}\}_{\alpha \in \Delta}, (X_{\alpha} \in \mathfrak{g}_{\alpha}^{\mathbb{C}})$  は次の条件を満たす実数の組  $(c_{\alpha, \beta})_{\alpha \in \Delta}$  が存在するとき,  $\mathfrak{g}^{\mathbb{C}}$  の Chevalley basis, その実数の組  $(c_{\alpha, \beta})_{\alpha \in \Delta}$  を Chevalley constants という.

$$c_{-\alpha, -\beta} = -c_{\alpha, \beta} \quad \text{and} \quad [X_{\alpha}, X_{\beta}] = \begin{cases} c_{\alpha, \beta} X_{\alpha+\beta} & \text{if } \alpha + \beta \in \Delta \\ \alpha^{\#} & \text{if } \alpha + \beta = 0 \\ 0 & \text{otherwise} \end{cases}$$

ここで  $\alpha^{\#} \in \sqrt{-1}\mathfrak{t}$  で  $\alpha \in \sqrt{-1}\mathfrak{t}^*$  にキリング形式を通して対応するものとする.

このとき,  $V_\alpha(c) = \frac{1}{\sqrt{2}}(cX_\alpha + \bar{c}\bar{X}_\alpha)$  とおくと,  $\mathfrak{g}_\alpha = \{V_\alpha(c); c \in \mathbb{C}\}$ . また,  $c_{\alpha,\beta}^2 = \frac{q(1+p)}{2} \cdot \|\alpha\|^2$  が成り立つ. また,  $\kappa(X_\alpha, X_{-\alpha}) = 1$  が成り立つ.

**Prop.** 各 positive root  $\alpha \in \Delta/\Pi$  に対して,  $\alpha = \xi_\alpha + \eta_\alpha$  ( $\xi_\alpha, \eta_\alpha \in \Delta_+$ ) となる分解の組  $(\xi_\alpha, \eta_\alpha)$  を与える. このとき, 次の条件を満たす Chevalley basis  $(X_\alpha)$  と Chevalley constants  $(c_{\alpha,\beta})$  が存在し, そのような Chevalley basis をとる限り Chevalley constants は一意的である: (i)  $\bar{X}_\alpha = -X_{-\alpha}$  for  $\alpha \in \Delta_+$  (ii)  $c_{\xi_\alpha, \eta_\alpha} > 0$  for  $\alpha \in \Delta_+/\Pi$ .

この prop. の意味は, 各  $\alpha \in \Delta_+/\Pi$  に対して上のような分解の組を 1 つ指定すれば, すべての Chevalley constants を決定する **アルゴリズム (C)** があることを示している ( $c_{\alpha,\beta}^2$  は Cartan 行列から分かるので,  $c_{\alpha,\beta}$  は一般に  $\pm 1$  の違いしかないことに注意.) アルゴリズム (C) は **Jacobi の恒等式** から得られる Chevalley constants 間の関係式

- (a)  $\alpha + \beta + \gamma = 0 \Rightarrow c_{\alpha,\beta} = c_{\beta,\gamma} = c_{\gamma,\alpha}$
- (b)  $\alpha + \beta + \gamma + \delta = 0 \Rightarrow c_{\alpha,\beta}c_{\gamma,\delta} + c_{\beta,\gamma}c_{\alpha,\delta} + c_{\gamma,\alpha}c_{\beta,\delta} = 0$

を用いて, 階列  $\ell$  に関する帰納法によって構成される.

[5]  $\sigma$  の  $\Delta$  への作用の復元 佐竹図形の作り方より,  $\Pi$  の両側矢印で結ばれている 表示の  $\alpha_i, \alpha_{\pi(i)}$  に対して,  $\sigma(\alpha_i) = -\alpha_{\pi(i)} + [\sum_j n_{ij}\beta_j]$  ( $[\ ]$  部分は 表示の 1 次結合) における  $[\ ]$  部分が復元できればよい. 係数  $n_{ij}$  は simple roots 間の内積と Cartan 行列の逆行列を用いて具体的に求めることができる. 従って,  $\Delta$  への  $\sigma$  の作用を復元できる.

[6]  $\sigma$  の  $\mathfrak{g}^{\mathbb{C}}$  の root space 分解への作用の復元 [4] で復元された Chevalley basis  $(X_\alpha)$  と Chevalley constants  $(c_{\alpha,\beta})$  に対して,  $\sigma(X_\alpha) = s_\alpha X_{\sigma(\alpha)}$  ( $s_\alpha \in \mathbb{C}$ ) とおくと, constants  $(s_\alpha)$  を復元する **アルゴリズム (S)** を構成する.

**Prop.**  $\sigma$  を同値な  $\mathfrak{g}$  の involution  $\tilde{\sigma}$  ( $\tilde{\sigma} = \exp(\text{ad}(H)) \circ \sigma \circ \exp(\text{ad}(-H)), \exists H \in \mathfrak{t}$ ) にとりかえれば, constants  $(s_\alpha)$  は次のようにとることができる:  $\Pi = \{\alpha_k\}$  とおけば

(i)  $M$  が AIII( $n, q$ ) =  $SU(n)/S(U(q) \times U(n-q))$ ,  $2q < n-1$ ; DIII( $n$ ) =  $SO(2n)/U(n)$ ,  $n$ : odd; EIII =  $E_6/(U(1) \cdot SO(10))$  のどれかのとき,

$$s_{\pi(1)} = \frac{c_{\beta, \alpha_1}}{c_{\alpha_{\pi(1)}, \beta}} \quad s_{\alpha_k} = 1 \text{ for } k \neq \pi(1)$$

但し,  $\alpha_1, \alpha_{\pi(1)}, \beta$  は下の例のとおりとする.

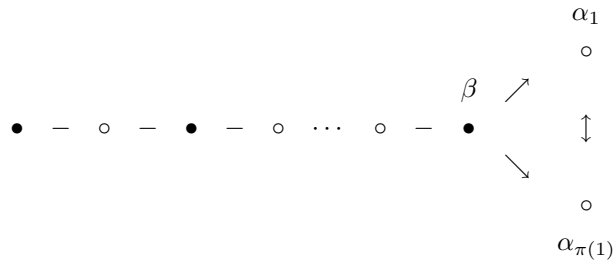
(ii)  $M$  が (i) 以外するとき, すべての  $k$  に対して  $s_{\alpha_k} = 1$ .

また, これらの場合において, すべての  $\alpha \in \Delta$  に対して  $s_\alpha = \pm 1$  が成り立つ.

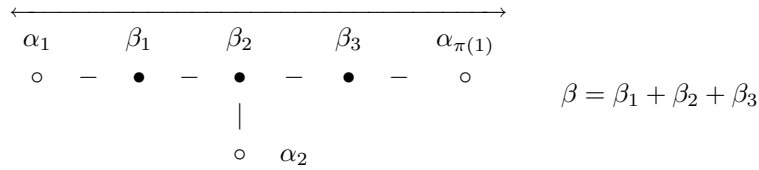
例 AIII( $n, q$ )

$$\begin{array}{cccccc}
 \alpha_q & & \alpha_{q-1} & & \alpha_2 & & \alpha_1 & & \beta_1 \\
 \circ & - & \circ & \cdots & \circ & - & \circ & - & \bullet \\
 \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \downarrow & & \vdots \\
 \circ & - & \circ & \cdots & \circ & - & \circ & - & \bullet \\
 \alpha_{\pi(q)} & & \alpha_{\pi(q-1)} & & \alpha_{\pi(2)} & & \alpha_{\pi(1)} & & \beta_s
 \end{array} \quad \beta = \beta_1 + \cdots + \beta_s$$

例 DIII(n)



例 EIII



上のようにとりかえられた  $\sigma$  に対して, constants  $(s_\alpha)_{\alpha \in \Delta}$  を求める **アルゴリズム (S)** を構成する: アルゴリズムは, [4] で構成された Chevalley constants  $(c_{\alpha, \beta})$  を読み込んで,  $\sigma$  が **自己同型** ( $\sigma[X_\alpha, X_\beta] = [\sigma(X_\alpha), \sigma(X_\beta)]$ ) であることより得られる関係式

$$s_\alpha s_{-\alpha} = 1, \quad s_{\alpha+\beta} = \frac{c_{\sigma(\alpha), \sigma(\beta)}}{c_{\alpha, \beta}} s_\alpha s_\beta$$

を用いて,  $(s_\alpha)_{\alpha \in \Pi}$  を初期データとして階列  $\ell$  に関する帰納法で  $(s_\alpha)_{\alpha \in \Delta_+}$ , さらに,  $(s_\alpha)_{\alpha \in \Delta}$  の順で求める. 従って,  $\sigma$  の  $\mathfrak{g}^{\mathbb{C}}$  への作用が復元される.

[7]  $\mathfrak{g}$  の root space 分解及びそれに沿う Lie bracket, 内積の復元  $\alpha \in \Delta, z \in \mathbb{C}$  に対して,  $V_\alpha(z) = \frac{1}{\sqrt{2}}(zX_\alpha - \bar{z}X_{-\alpha})$  とおく. このとき次が成り立つ.

**Prop.**  $\alpha \in \Delta$  に対して,  $\mathfrak{g}_\alpha = \{V_\alpha(z); z \in \mathbb{C}\}$ . さらに

$$[H, V_\alpha(z)] = V_\alpha(\alpha(H)z) \quad (H \in \mathfrak{t}, z, z' \in \mathbb{C}),$$

$$[V_\alpha(z), V_\beta(z')] = \begin{cases} \frac{1}{\sqrt{2}}(c_{\alpha, \beta}V_{\alpha+\beta}(zz') - c_{\alpha, -\beta}V_{\alpha-\beta}(z\bar{z}')) & \text{for } \beta \neq \pm\alpha \\ \text{Im}(\bar{z}z')\sqrt{-1}\alpha^\# & \text{for } \beta = \alpha \\ \text{Im}(zz')\sqrt{-1}\alpha^\# & \text{for } \beta = -\alpha, \end{cases}$$

$$\langle V_\alpha(z), V_\alpha(z') \rangle = \text{Re}(zz') \quad \sigma(V_\alpha(z)) = s_\alpha V_{\sigma(\alpha)}(z).$$

これによって,  $\mathfrak{g}$  上の Lie bracket 及び内積が具体的に計算できる.

[8] 分解  $\mathfrak{g} = \mathfrak{k} \oplus \mathfrak{m}$  とこの分解に沿う Lie bracket と内積の復元 (fundamental geometric tensors の具体的計算公式)  $\mathfrak{b} = \mathfrak{t} \cap \mathfrak{k}$ , さらに,  $\alpha \in \Delta$  に対して  $\mathfrak{k}_\alpha = (\mathfrak{g}_\alpha + \mathfrak{g}_{\sigma(\alpha)}) \cap \mathfrak{k}$ ,  $\mathfrak{m}_\alpha = (\mathfrak{g}_\alpha + \mathfrak{g}_{\sigma(\alpha)}) \cap \mathfrak{m}$  とおく. このとき,  $\Delta_+$  のある部分集合  $\Delta_+^\sigma$  をとれば

$$\mathfrak{k} = \mathfrak{b} \oplus \sum_{\alpha \in \Delta_+^\sigma} \mathfrak{k}_\alpha \quad \mathfrak{m} = \mathfrak{a} \oplus \sum_{\alpha \in \Delta_+^\sigma} \mathfrak{m}_\alpha$$

と分解できる.  $\alpha \in \Delta$  に対して,  $K_\alpha(z), M_\alpha(z), \tilde{K}_\alpha(t), \tilde{M}_\alpha(t)$  を以下の場合に分けて定義する:

(i)  $\sigma(\alpha) \neq \pm\alpha$  の場合

$$K_\alpha(z) = \frac{1}{\sqrt{2}}(V_\alpha(z) + s_\alpha V_{\sigma(\alpha)}(z)) \quad M_\alpha(z) = \frac{1}{\sqrt{2}}(V_\alpha(z) - s_\alpha V_{\sigma(\alpha)}(z)).$$

このとき  $\mathfrak{k}_\alpha = \{K_\alpha(z); z \in \mathbb{C}\}$ ,  $\mathfrak{m}_\alpha = \{M_\alpha(z); z \in \mathbb{C}\}$ .

(ii)  $\sigma(\alpha) = \alpha$  の場合

このとき  $\mathfrak{k}_\alpha = \{V_\alpha(z); z \in \mathbb{C}\}$ ,  $\mathfrak{m}_\alpha = \{0\}$ .

(iii)  $\sigma(\alpha) = -\alpha$  の場合

$$\tilde{K}_\alpha(t) = \begin{cases} V_\alpha(\sqrt{-1}t) & \text{for } s_\alpha = 1 \\ V_\alpha(t) & \text{for } s_\alpha = -1 \end{cases} \quad \tilde{M}_\alpha(t) = \begin{cases} V_\alpha(t) & \text{for } s_\alpha = 1 \\ V_\alpha(\sqrt{-1}t) & \text{for } s_\alpha = -1 \end{cases}.$$

このとき  $\mathfrak{k}_\alpha = \{\tilde{K}_\alpha(t); t \in \mathbb{R}\}$ ,  $\mathfrak{m}_\alpha = \{\tilde{M}_\alpha(t); t \in \mathbb{R}\}$ .

**Prop.** (a) 内積に関して次の計算公式が成り立つ :

$$\begin{aligned} \langle K_\alpha(z), K_\alpha(z') \rangle &= \langle M_\alpha(z), M_\alpha(z') \rangle = \langle V_\alpha(z), V_\alpha(z') \rangle = \operatorname{Re}(zz'), \\ \langle \tilde{K}_\alpha(t), \tilde{K}_\alpha(t') \rangle &= \langle \tilde{M}_\alpha(t), \tilde{M}_\alpha(t') \rangle = tt'. \end{aligned}$$

(b)  $\sigma, -$  作用に関して次の計算公式が成り立つ :

$$\begin{aligned} K_{\sigma(\alpha)}(z) &= s_\alpha K_\alpha(z), \quad M_{\sigma(\alpha)}(z) = -s_\alpha M_\alpha(z), \\ K_{-\alpha}(z) &= -K_\alpha(\bar{z}), \quad M_{-\alpha}(z) = -M_\alpha(\bar{z}). \end{aligned}$$

(c) すべての Lie bracket を計算する公式がある (詳細は [3]) :

$$\begin{aligned} [K_\alpha(z), K_\beta(z')], [K_\alpha(z), M_\beta(z')], [M_\alpha(z), M_\beta(z')], [V_\alpha(z), K_\beta(z')], \\ [V_\alpha(z), M_\beta(z')], [K_\alpha(z), K_\beta(z')], [\tilde{K}_\alpha(t), K_\beta(z)], [\tilde{K}_\alpha(t), \tilde{K}_\beta(s)], \text{ e.t.c.} \end{aligned}$$

## 2 階数 2 のコンパクト単連結リーマン対称空間の全測地的部分多様体の分類問題への応用 ([1],[2],[3],[4])

$\lambda \in \mathfrak{a}^*$  に対して,  $\mathfrak{m}_\lambda = \{X \in \mathfrak{m}; \operatorname{ad}(Z)^2 X = -\lambda(Z)^2 X \ (Z \in \mathfrak{a})\}$  とおき,  $\Delta(\mathfrak{m}, \mathfrak{a}) = \{\lambda \in \mathfrak{a}^*/\{0\}; \mathfrak{m}_\lambda \neq \{0\}\}$  とする.  $\Delta(\mathfrak{m}, \mathfrak{a})$  を  $\mathfrak{a} \in \mathfrak{m}$  に関する restricted root system といい, §.1 の  $\Delta_\pm^\sigma \ni \alpha \rightarrow \lambda = \alpha|_{\mathfrak{a}} \in \Delta(\mathfrak{m}, \mathfrak{a})$  は全射で,  $\mathfrak{m}_\lambda = \sum_{\alpha: \alpha|_{\mathfrak{a}} = \lambda} \mathfrak{m}_\alpha$  である. restricted root system  $\Delta(\mathfrak{m}, \mathfrak{a})$  は  $\sigma$  の  $\mathfrak{g}$  の root system  $\Delta$  への作用が分かっているので復元できる.  $\Delta(\mathfrak{m}, \mathfrak{a})$  の 1 つの system of positive roots を  $\Delta_+$  とおく. 以下,  $\Delta_+, \mathfrak{m}_\lambda$  は restricted root system に対応する記号とし,  $\mathfrak{m} = \mathfrak{a} \oplus \sum_{\lambda \in \Delta_+} \mathfrak{m}_\lambda$  を restricted root system に関する root space 分解とする. また,  $\dim \mathfrak{m}_\lambda = n_\lambda$  とおき, root  $\lambda$  の multiplicity という.

$\mathfrak{m}' \subset \mathfrak{m}$  を Lie triple system,  $\mathfrak{a}'$  を  $\mathfrak{m}'$  の 極大可換部分代数,  $\mathfrak{a}$  を  $\mathfrak{a}'$  を含む  $\mathfrak{m}$  の 極大可換部分代数として取り直す.  $\mathfrak{m}' = \mathfrak{a}' \oplus \sum_{\alpha \in \Delta_+(\mathfrak{m}', \mathfrak{a}')} \mathfrak{m}'_\alpha$  を  $\mathfrak{m}'$  の  $\mathfrak{a}'$  に関する root space 分解とする. ここで,  $\Delta(\mathfrak{m}', \mathfrak{a}') \subset \{\lambda|_{\mathfrak{a}'}; \lambda \in \Delta(\mathfrak{m}, \mathfrak{a}), \lambda|_{\mathfrak{a}'} \neq 0\}$ ,  $\mathfrak{m}'_\alpha = \left( \sum_{\lambda \in \Delta(\mathfrak{m}, \mathfrak{a}): \lambda|_{\mathfrak{a}'} = \alpha} \mathfrak{m}_\lambda \right) \cap \mathfrak{m}'$  となる. とくに,  $\lambda|_{\mathfrak{a}'} = 0 \Rightarrow \mathfrak{m}_\lambda \perp \mathfrak{m}'$ . また,  $\mathfrak{a}' = \mathfrak{a} \Rightarrow \Delta(\mathfrak{m}', \mathfrak{a}') \subset \Delta(\mathfrak{m}, \mathfrak{a})$ ,  $\mathfrak{m}'_\alpha = \mathfrak{m}_\alpha \cap \mathfrak{m}'$ .

以下,  $\operatorname{rank} \mathfrak{m} = 2$  と仮定する. restricted root system  $\Delta(\mathfrak{m}, \mathfrak{a})$  の type は  $A_2, B_2, BC_2, G_2$  のどれかになる.



**Prop.** (a)  $\alpha \in \Delta(m', a')$  が  $\lambda|_{a'} = \alpha$  となる  $\lambda \in \Delta(m, a)$  を唯1つ持つならば,  $\lambda^\# \in a'$ . (このような  $\alpha$  を elementary root という.) この場合,  $m'_\alpha \subset m_\lambda$ .

(b)  $\alpha \in \Delta(m', a')$  が  $\lambda|_{a'} = \mu|_{a'} = \alpha$  となる2つの  $\lambda, \mu \in \Delta(m, a)$  を持つならば,  $(\lambda^\# - \mu^\#) \perp a'$ . (このような  $\alpha$  を composite root という.) この場合,  $\alpha^\# = a\lambda^\# + b\mu^\#$  ( $a \neq 0, b \neq 0$ ) と表すとき,  $a > 0, b > 0$  で, さらに,  $m_\lambda$  の部分空間  $m'_\lambda$  と linear isometry  $\Phi: m'_\lambda \rightarrow m'_\mu$  を用いて,  $m'_\alpha$  を  $m'_\alpha = \{x + \sqrt{b/a}\Phi(x); x \in m'_\lambda\}$  と表すことができる. とくに,  $n'_\alpha \leq n_\lambda, n_\mu$ .

(c)  $\Delta' \subset \Delta(m, a)$  が closed root subsystem ならば,  $m' = \text{span}_{\mathbb{R}}\{\lambda^\#; \lambda \in \Delta'\} \oplus \sum_{\lambda \in \Delta'_+} m_\lambda$  は  $m$  の Lie triple system. (これを  $\Delta'$  に付随する Lie triple system という.)

次に,  $a$  の Weyl chamber  $c$  をとり, その壁を  $R_1, R_2$  ( $R_1$  が shorter root に対応) とする.  $v \in m' - \{0\}$  に対して, isotropy action によって,  $v$  を  $c$  の元に移し,  $R_1$  からこの元までの角度を  $\varphi(v)$  とおく.  $\text{rank } m' = 1$  よりこの値は  $m'$  によって決まる. これを  $m'$  の isotropy angle といい,  $\varphi(m' - \{0\}) = t$  で表す. restricted root system の型から  $t$  の動く範囲を  $[0, \varphi_{\max}]$  とおくと,  $A_2, B_2, BC_2, G_2$  に従って,  $\varphi_{\max} = \pi/3, \pi/4, \pi/4, \pi/6$ .

$M$  の全測地的部分多様体の分類方針

(a)  $m$  の Lie triple system  $m'$  の具体的決定:  $\text{rank } m = 2$  だから,  $\text{rank } m' = 1$  と  $\text{rank } m' = 2$  の場合に分ける.

(a-1) rank  $m' = 1$  の場合: Prop. の (a),(b) の前半によって,  $a$  における  $a'$  の可能な位置が決まり, その位置を isotropy angle によってパラメータ表示することができる (パラメータの値  $t$  を分類できる) さらに (a), (b) の後半によって,  $m'_\alpha$  の大雑把な  $m$  への入り方が分かる.  $a'$  の可能な位置が決まれば, それから  $\Delta(m, a)$  の  $a'$  への制限が具体的に求まり,  $\Delta'(m', a')$  ( $\subset \{\lambda|_{a'}: \lambda \in \Delta(m, a)\}$ ) の可能性をリストアップできる.  $\text{rank } m' = 1$  だから, root spaces  $m'_\alpha$  の multiplicity  $n'_\alpha$  がわかるので, より詳細な可能性に絞ることができる.  $m'$  の  $m$  への大雑把な入り方が分かるので, その入り方が Lie triple system の条件を満たしているかどうかを調べる. このとき, Lie triple product のコンピュータ計算を使う. Case by Case の詳細な議論が必要であるが, root spaces を使った具体的な Lie triple system の形を分類することができる. 得られた形が具体的なので, これらの同型関係もチェックできる.

(a-2) rank  $m' = 2$  の場合: Prop. (c) によって, その restricted root system の可能性をリストアップすることができる. さらに, root spaces  $m'_\alpha$  の  $m_\alpha$  への大雑把な入り方が分かる.  $\text{rank } 2$  の restricted root system の multiplicity が知られている (例えば, Araki の分類) ので, それを使いながら  $m'$  の  $m$  への大雑把な入り方が分かる. (a-1) と同様に, この入り方が Lie triple system の条件を満たすかどうか調べて, このタイプの全ての Lie triple system  $m'$  を具体的な形で分類する. 分類プロセスの詳細は case by case である.

(b)  $M$  の完備全測地的部分多様体の分類: (a) の Lie triple system  $m'$  の分類は,  $m$  への入り方もこめて, 具体的な形で分類されているので,  $m'$  の “maximality” の決定や断面曲率の計算も具体的にできる. また,  $m'$  に対応する  $M$  の global な全測地的部分多様体の構成も予想ができる. Klein の論文には対応する全測地的部分多様体の具体的な isometric imbedding

が与えられている .

注意 (1) この分類方針は exceptional type のときには有益 . また ,  $M$  が group type のときは ,  $\mathfrak{g}$  の root system から出発できるので , コンピュータ計算はより簡便になる .

(2) 2-Grassmannians と  $SU(3)/SO(3)$  の場合の  $\mathfrak{m}'$  の分類は個別に行われた ([1],[2],[3]) が , 他の場合の分類には , 上記の分類結果と , つぎの自然な inclusions が利用される . 大雑把な分類プロセスは次のとおり :  $E_6/(U(1)\cdot\text{Spin}(10))$  の inclusion  $Sp(2)/\mathbb{Z} \subset SO(10)/U(5) \subset E_6/(U(1)\cdot\text{Spin}(10))$  を利用する . 先ず ,  $E_6/(U(1)\cdot\text{Spin}(10))$  の場合の  $\mathfrak{m}'$  を分類し , その中から  $Sp(2)/\mathbb{Z}$  ,  $SO(10)/U(5)$  に含まれる  $\mathfrak{m}'$  を見つける . このとき ,  $Sp(2)$  と  $SO(10)/U(5)$  における同型関係に注意する . 同様に ,  $SU(3)/SO(3) \subset SU(3) \subset SU(6)/Sp(3)$  ,  $(SU(6)/Sp(3))/\mathbb{Z}_3 \subset E_6/F_4$  を使えば ,  $E_6/F_4$  の場合を考えればよい . また ,  $G_2/SO(4) \subset G_2$  を使えば ,  $G_2$  の場合を考えればよい .

### $SU(3)/SO(3)$ の場合

$\mathfrak{g} = \mathfrak{k} \oplus \mathfrak{m}$  は same rank, i.e.,  $\mathfrak{a} = \mathfrak{t}$ . 従って ,  $\mathfrak{g}$  の root system は  $\mathfrak{m}$  の restricted root system, i.e.,  $\Delta = \Delta(\mathfrak{g}, \mathfrak{a})$  で  $A_2$  型.  $\Delta = \{\pm\alpha_1, \pm\alpha_2, \pm\alpha_3\}$  ,  $\Pi = \{\alpha_1, \alpha_2\}$  ,  $\alpha_3 = \alpha_1 + \alpha_2$  とおくと , 佐竹図形及び  $\mathfrak{m}$  の root space 分解は

$$\begin{array}{ccc} \alpha_1 & \alpha_2 & \\ \circ & \circ & \end{array} \quad \mathfrak{m} = \mathfrak{a} \oplus \sum_{k=1}^3 \mathfrak{m}_{\alpha_k}, \quad \mathfrak{m}_{\alpha_k} = \mathbb{R}\tilde{M}_{\alpha_k}(1)$$

$H_k = -\sqrt{-1}\alpha_k^\# \in \mathfrak{a}$  とおく . このとき ,  $\mathfrak{m}$  の Lie triple system  $\mathfrak{m}' \neq \{0\}$  ,  $\mathfrak{m}$  は以下のとおり .

#### Prop.

(G)  $\mathfrak{m}' = \mathbb{R}H$  ,  $H \in \mathfrak{a}$

(T)  $\mathfrak{m}' = \mathfrak{a}$

(S)  $\mathfrak{m}' = \mathbb{R}H_3 \oplus \mathbb{R}\tilde{M}_{\alpha_3}(1)$

(M)  $\mathfrak{m}' = \mathbb{R}H_3 \oplus \mathbb{R}(\tilde{M}_{\alpha_1}(1) + \tilde{M}_{\alpha_2}(1))$

(P)  $\mathfrak{m}' = \mathfrak{a} \oplus \mathbb{R}\tilde{M}_{\alpha_3}(1)$

ここで , inclusions (G)  $\subset$  (T)  $\subset$  (P) と (S)  $\subset$  (P) の 2 系列があり , さらに (P) と (M) は maximal. また , 各 Lie triple system に対応する  $SU(3)/SO(3)$  の全測地的部分多様体の isometry type は次のとおり . ただし ,  $\mathfrak{g}$  上の内積  $\langle, \rangle$  は ,  $\langle A, B \rangle = \text{Re}(\text{tr}(B^*A))$  ,  $A, B \in \mathfrak{g} = \mathfrak{su}(3)$  でとるとする .

$\mathfrak{m}'$	isometry type
(G)	$\mathbb{R}$ or $S_r^1$
(T)	$(S_{r=\sqrt{3/2}}^1 \times S_{r=\sqrt{1/2}}^1) / \{\pm id\}$
(S)	$S_{r=\sqrt{1/2}}^2$
(M)	$\mathbb{R}P_{\kappa=1/2}^2$
(P)	$(S_{r=\sqrt{3/2}}^1 \times S_{r=\sqrt{1/2}}^2) / \{\pm id\}$

ここで  $r$  は半径 ,  $\kappa$  は曲率とする .