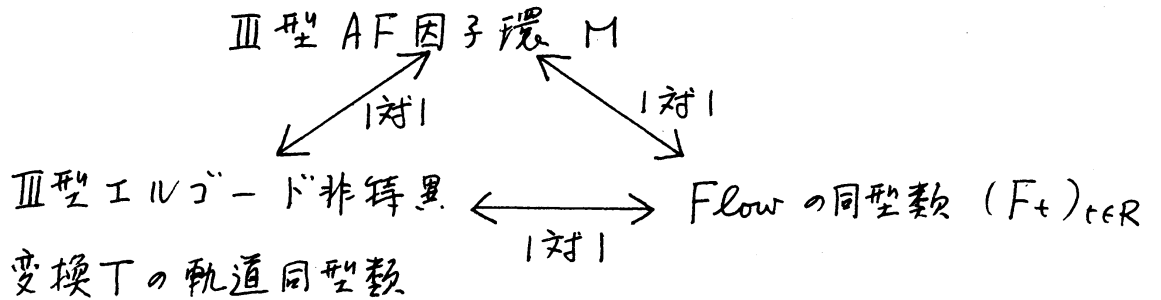


エルゴード変換と指数理論

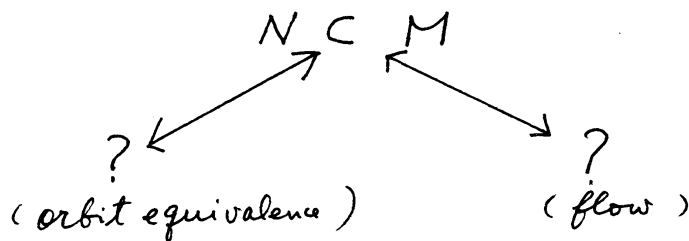
九大教養 浜地敏弘 (Toshihiro Hamachi)

Ⅲ型の AF 因子環の分類は、



によって、完全に決定されることが知られている。

では部分因子環 $N \subset M$ の分類について、flow レベルと orbit equivalence のレベルでは、各々何が起きるだろうか？



flow レベルについては、幸崎氏の報告を見て貰うことにして、ここでは orbit equivalence のレベルについて報告する。なおこれは、幸崎氏との共同の仕事で論文は現在タイプ中である。

§1 Orbital factor map.

ある測度空間に作用しているエルゴード非特異可算変換群の対に対して、一方から他方への埋め込みなるものを旨く定義することにより、factor M , subfactor $N \subset M$ を作ることが出来る。

定義を述べる前に例を知っておいた方が、理解の手助けになるので2つ例を紹介する。

Ex.1 $0 < \lambda < 1$.

$$(X, \mathcal{B}_X, \mu_X) = \prod_{i=1}^{\infty} (\{0, 1\}, \mathcal{B}(\{0, 1\}), m_\lambda)$$

$$(Y, \mathcal{B}_Y, \mu_Y) = \prod_{i=2}^{\infty} (\{0, 1\}, \mathcal{B}(\{0, 1\}), m_\lambda)$$

$$m_\lambda(0) = 1/(1+\lambda), \quad m_\lambda(1) = \lambda/(1+\lambda)$$

$$\pi: (\omega_1, \omega_2, \dots) \in X \longmapsto (\omega_2, \omega_3, \dots) \in Y$$

$$F = \pi^{-1}(\mathcal{B}_Y)$$

と置く。

$$g_{i,j}(\omega_1, \dots, \omega_i, \dots, \omega_j, \dots) = (\omega_1, \dots, \omega_j, \dots, \omega_i, \dots) \\ i, j \geq 1$$

$$h_{i,j}(\omega_2, \dots, \omega_i, \dots, \omega_j, \dots) = (\omega_2, \dots, \omega_j, \dots, \omega_i, \dots) \\ i, j \geq 2.$$

と可る。

$$G_X = g_{i,j}, \quad i, j \geq 1, \quad \text{より生成される群.}$$

$\sigma_j = g_{i,j}$, $i, j \geq 2$, \Rightarrow 生成元群

$G_T = h_{i,j}$, $i, j \geq 2$, \Rightarrow 生成元群

Ex. 2. $0 < \lambda < 1$.

$$(Y, \mathcal{B}_Y, \mu_Y) = \prod_{i=1}^{\infty} (\{0, 1\}, \mathcal{B}(\{0, 1\}), m_\lambda)$$

$$(X, \mathcal{B}_X, \mu_X) = (Y, \mathcal{B}_Y, \mu_Y) \times (\{0, 1\}, \mathcal{B}(\{0, 1\}), m)$$

$$m(0) = m(1) = 1/2$$

$$m_\lambda(0) = 1/(1+\lambda), \quad m_\lambda(1) = \lambda/(1+\lambda)$$

$$T(y_1, y_2, \dots) = (y_1, y_2, \dots) + (1, 0, 0, \dots) \quad (\text{右へ繰り上がり})$$

$$\forall (y_1, y_2, \dots) \in Y$$

$$\hat{T}(y, \varepsilon) = (Ty, \varepsilon + n(T, y) \pmod{2})$$

$$\forall (y, \varepsilon) \in X,$$

$$\therefore i \frac{d\mu_Y T}{d\mu_Y}(y) = \lambda^{n(T, y)}$$

$$\pi(y, \varepsilon) = y$$

$$\mathbb{H} = \pi^{-1}(\mathcal{B}_Y)$$

$$G_X = \sigma_j = \{ \hat{T}^n : n \in \mathbb{Z} \}$$

$$G_Y = \{ T^n : n \in \mathbb{Z} \}.$$

さて、以上の例を念頭に置いて、今 G_X, G_Y エルベール空間 $(X, \mathcal{B}_X, \mu_X), (Y, \mathcal{B}_Y, \mu_Y)$ に作用する可算エルベール非特異写像群と可了。

定義 有限対1の可測写像 $\pi: X \rightarrow Y$ に対して次の5条件を満足する部分群 $\mathcal{G} \subset [G_X]$ (G_X の充足群)が存在するとき、 π は orbital factor map と言う。

$$(a) \text{Orb}_{\mathcal{G}}(x) \cap \pi^{-1}(\pi(x)) = \{x\}, \quad \forall x \in X$$

$$(b) \mu_X(\pi^{-1}(E)) = \mu_Y(E), \quad \forall E \in \mathcal{B}_Y$$

$$(c) \mathcal{G}(\pi^{-1}(\mathcal{B}_Y)) = \pi^{-1}(\mathcal{B}_Y), \quad \forall \mathcal{G} \in \mathcal{G}$$

(d) $\pi^{-1}(\mathcal{B}_Y)$ によって X の quotient space $X_{\mathcal{G}}$ を作り、 \mathcal{G} の $X_{\mathcal{G}}$ への作用を $\mathcal{G}_{\mathcal{G}}$ と書くと、 $\mathcal{G}_{\mathcal{G}}$ は G_Y と π の下で orbit equivalent になる。

$$(e) \frac{d\mu_X \circ \mathcal{G}}{d\mu_X} \text{ は } \pi^{-1}(\mathcal{B}_Y)\text{-可測}, \quad \forall \mathcal{G} \in \mathcal{G}.$$

EX.1, 2の例がこれらの条件を満足していることを check したい。

なお条件 (e) は、条件付確率の言葉で次のように言い換えることができる。($P_Y(\cdot)$) $_{y \in Y}$ を測度の標準系, 即ち,

$$\mu_X(E \cap \pi^{-1}(F)) = \int_F P_Y(E) d\mu_Y(y),$$

$$\forall E \in \mathcal{B}_X, \quad \forall F \in \mathcal{B}_Y$$

とすると、条件 (e) は条件

$$(e') P_{\pi(x)}(u) = P_{\pi(g^{-1}x)}(g^{-1}u), \quad \text{a.e. } x \in X, \quad \forall u: \pi(u) = \pi(x), \quad \forall \mathcal{G} \in \mathcal{G}$$

と同等である。

§2 orbital factor map と Krieger factor

\mathcal{R}_X は同値関係.

$$u \sim_{\mathcal{R}_X} v \Leftrightarrow u \in \text{Orb}_{G_X}(v)$$

と可なり。同様にして \mathcal{R}_Y は G_Y の可なり同値関係と可なり。

\mathcal{R}_X の部分同値関係 \mathcal{S}_X は

$$u \sim_{\mathcal{S}_X} v \Leftrightarrow u \in \text{Orb}_{G_Y}(v)$$

と可なり。

粗く言って、 \mathcal{R}_X の可なり作用素 K の Krieger factor $W^*(\mathcal{R}_X)$ は、
左測度

$$d(\mu_X)_e(u, v) = d\mu_X(v), \quad \forall (u, v) \in \mathcal{R}_X$$

による $L^2(\mathcal{R}_X, (\mu_X)_e)$ の上に作用する convolution op. L_f ,
但し $f \in L^\infty(\mathcal{R}_X)$ はある "良条件" を満たす関数,

$$L_f \xi(u, v) = \sum_{\substack{w \sim v \\ \mathcal{R}_X}} f(u, w) \xi(w, v)$$

が生成する factor のことである。詳しくは J. Feldmann
and C. Moore Trans. A.M.S. 234 (1977), 234 (1977) を見よ。

$M = W^*(\mathcal{R}_X)$ とおく。 subfactor $N \subset M$ を次のように
定める:

$$N = \left\{ L_f \in M; \text{supp } f \subset \mathcal{S}_X, \exists \tilde{f} \in L^\infty(\mathcal{R}_Y) \text{ s.t.} \right. \\ \left. f(u, v) = \tilde{f}(\pi(u), \pi(v)) \right\}.$$

M 上の state ψ は

$$\psi(\cdot) = (\cdot | X_D | X_D)$$

と可。 $\therefore \tau \quad D = \{ (u, v) ; u \in X \} \subset \mathbb{R}_X$ 。

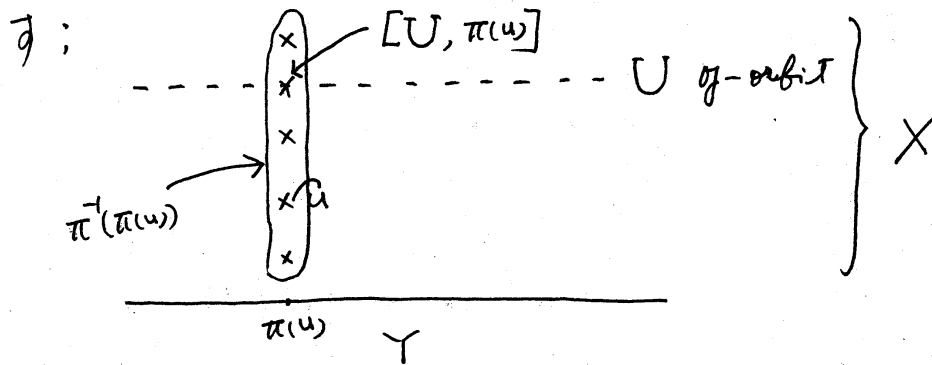
ψ が preserve 可 Γ の N への条件付期待値 E_N が存在可 \therefore τ が合可、實際 τ は次 τ と τ 可；

$$E_N(L_f) = L_g, \quad \forall L_f \in \Gamma$$

$$g(u, v) = \chi_{\mathbb{R}_X}(u, v) \sum_{\substack{U \\ \pi(u) \in \pi(U)}} P(U) f([U, \pi(u)], [U, \pi(v)])$$

$\therefore \tau$ U は g -orbit を表可、 $P(U)$ は π -fibre と。

U の交点 z の条件付確率の値 $P_{\pi(z)}(z)$ を表可、 τ は z の τ 可に依 τ 可。 $[U, \pi(u)]$ は次の図中の点 τ 可



従 τ Jones projection e_N は

$$(e_N \tau)(u, v) = \chi_{\mathbb{R}_X}(u, v) \sum_{\substack{U \\ \pi(u) \in \pi(U)}} P(U) \tau([U, \pi(u)], [U, \pi(v)])$$

$$, \quad \forall \tau \in L^2(\mathbb{R}_X, (\mu_X)_\tau)$$

以上の準備の下に、条件付期待値 E_N に依存可 τ 指数 Index E_N 理論を發展 τ 可、エルゴード理論のデータを用 τ 可詳しく記述可 \therefore τ が期待 τ 可。

§3 主要の結果.

指数公式、基本拡大 $\langle M, e_N \rangle$ を EW-ゴード理論の π - γ を用いて、非常に具体的に書き下すことが出来る。

$$X_1 = \left\{ (u, U) : u \in X, U \text{ は } \sigma\text{-orbit } \pi \right. \\ \left. U \subset \text{Orb}_{G_X}(u) \right\}$$

$$d\mu_{X_1}(u, U) = \frac{1}{P(U)} d\mu_X(u)$$

とおく。 X_1 の新しい同値関係を

$$(u, U) \underset{R_{X_1}}{\sim} (v, V) \iff \pi(U) = \pi(V)$$

$$(u, U) \underset{S_{X_1}}{\sim} (v, V) \iff U = V$$

と可る。

$$\pi_1 : (u, U) \in X_1 \longmapsto u \in X$$

とおく。

$L^2(R_{X_1}, (H_{X_1})_2)$ の上の convolution op. を ρ_F^1 に L_F^1 と書こう。 $L_F^1 \in W^*(R_{X_1})$ に対して

$$(\rho_F^1 \xi)(u, U) = \sum_{\substack{(v, V) \underset{R_{X_1}}{\sim} (u, U) \\ (v, V) \in X_1}} \sqrt{\frac{P(V)}{P(U)}} F((u, U), (v, V)) \xi(v, V, \pi(V)) \\ , \quad \forall \xi \in L^2(R_{X_1}, (H_{X_1})_2)$$

とく。 ξ は U は Δ を含む σ -orbit。

定理 (1) $\langle M, e_N \rangle = \{ \rho_F : L_F^1 \in W^*(R_{X_1}) \}$. ρ_F

$\rho_F \in \langle M, e_N \rangle \longmapsto L_F^1 \in W^*(R_{X_1})$ は $\langle M, e_N \rangle$ の

standard representation と見えてくる。

$$(2) \text{Index } E_N = \sum_{i=1}^l K_i L_i / \mu_X(F_i)$$

\therefore $\{F_i : 1 \leq i \leq l\}$ は σ_f -ergodic components である。

K_i は $\pi: F_i \rightarrow Y$ が K_i 対して 1 を意味し、 L_i は $u \in F_i$ に対して $F_i \cap \text{Orb}_{G_X}(u)$ の中の σ_f -orbit の個数を表す。

(3) $E_0: M \rightarrow N$ が minimum index を attain する場合は、conditional expectation となる。

$$\text{Index } E_0 = \left(\sum_{j=1}^l \sqrt{K_j L_j} \right)^2$$

注. (3) が実際に非零数 $\text{index } E_0$ を実現する。