

閉曲面上の閉曲線群について

上智大 理工 寺阪英孝

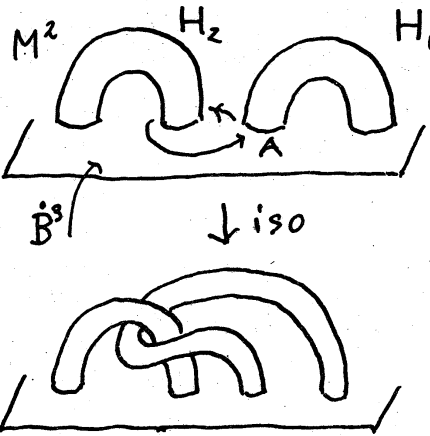
M^2 は genus $n (\geq 2)$ の閉曲面 (2次元多様体) とし、 M^2 を M^2 自身上に移す homeomorphism (以下 homeo と略す) を h とする。本論文は h を、以下に述べる基本的ないくつかの homeo の積として表わせるか、という問題を一つのめどとして、isotopy と homeo との関係、 h の homology base による表現 matrix の諸性質、conjugate pair はなっている曲線群と matrix との関係、これらの応用、などを述べる。別に目新らしい事実はないが、何かのお役に立てば幸である。

§1.

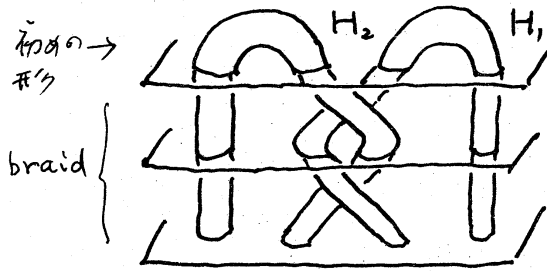
M^2 は、 E^3 内の球体 ball B^3 に $n (\geq 2)$ 個の柄 (handle) H_i をつけた 3次元体 M^3 の境界 $M^2 = \partial M^3$ として、 E^3 内で標準的な形で実現してあるものと考え、 M^3 の柄を B^3 の表面上に与える isotopy により、 M^2 の基本的と思われる homeo を求めるつもりなので、その図形的な表示をまず与える。

(i) “くぐる”変換

柄 H_1 を B^3 上で動かして, H_2 の下をくぐって元に戻る

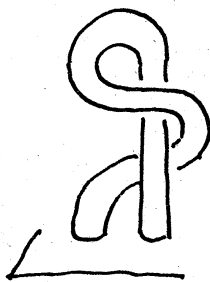
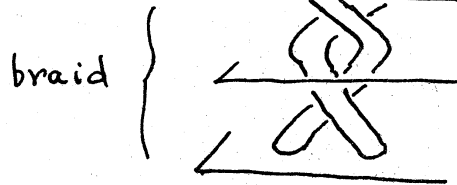
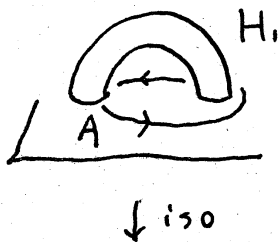


E^3 の ambient isotopy を考える。これは右図のようには, H_1, H_2



の両足を延ばして行く図を画くと, 動きがよく分る。右図は組み紐 (braid) の形に存してゐるのに注意。

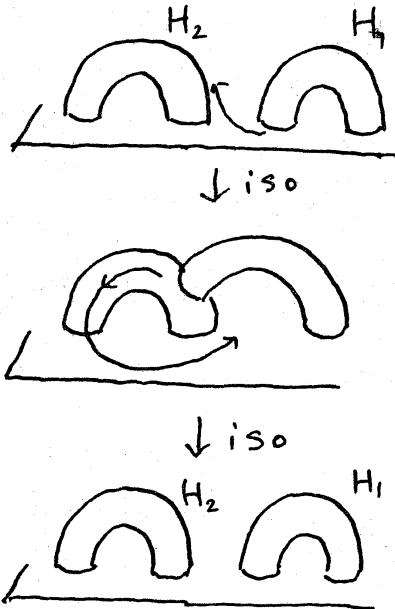
(ii) “ぬける”変換



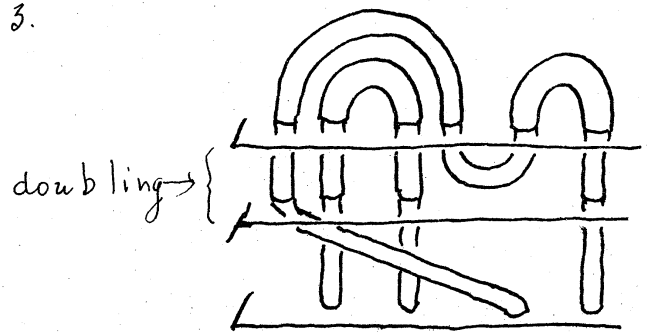
左図のように自身を周るとき柄は必ずおしぬけるわけではないが, ぬけることもできる。柄を B^3 上では動かすおしぬけるのは, 次の δ が考える。

(iii) "わたる" 変換

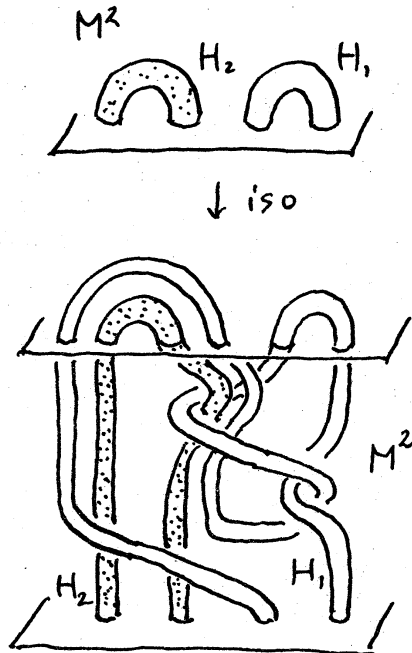
H_1 を H_2 を越えて, M^2 元に戻す ambient isotopy がある.



ある段階で H_2 の double をつくり, H_1 とつなぐ = とし, H_1 が H_2 を越える = とか 右図が表わされる.

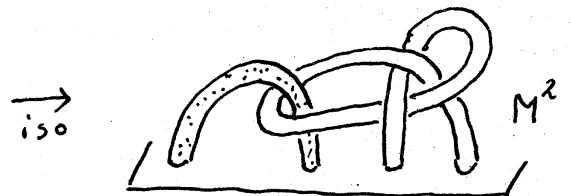


以上3種の isotopy を組合せると, 例えば左図から下の



右図 M^2 のように, M^2 は一見絡み合, M^2 に見えるものの isotopy して移れる = とか合がある.

図1 braid theory との関係如何.



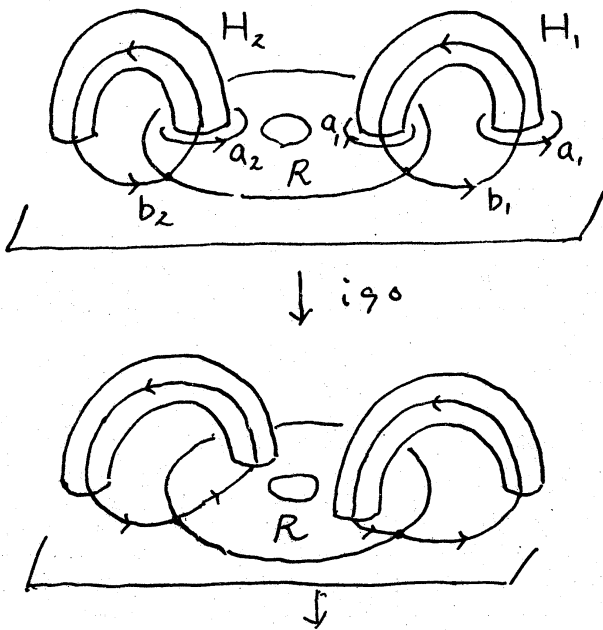
§ 2.

M^2 の iso と homeo. Homology base の変換

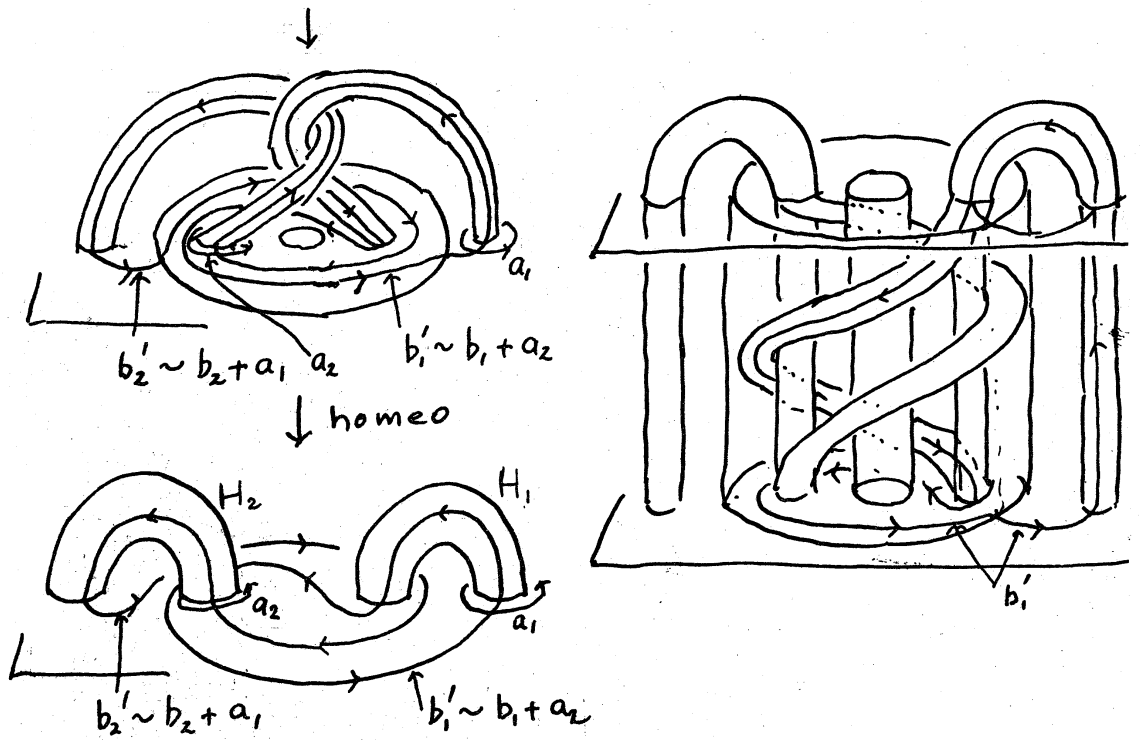
M^2 の homology base を仮りに $(a_1, b_1), (a_2, b_2), \dots, (a_n, b_n)$ で表わす. このとき, a_i は M^3 内には円盤が張れるものとする.

§ 1 で考えた "くぐる", "ぬける", "わたる" はいふわけに最後の handle 上の homeo を意味するものとする. M^2 の M^2 自身上の homeo によるものとする. この homeo を今後, "くぐる", "ぬける", "わたる" homeo と呼ぶものとし, この § では 2 のような homeo による (a_i, b_i) がどう変化するかを調べる. 便宜上, H_i, H_j 間ではなく, H_1, H_2 の対にだけだけ考えるものとする.

(i) "くぐる".



H_1, H_2 の片足だけを含む環状領域 R を作り, その周本の上外部は不動とし, 内部だけの isotopy で足を一周させて元に戻す. 足だけの運動は治具の如く立体的に画ける

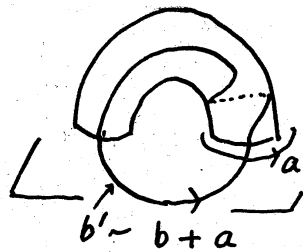


左上図は最終図、 \cong である homeo 12 f, 2 絡み合 11 巻と
 , 下の図 γ a 下の図. $z = \tau(a_1, b_1), (a_2, b_2)$ $\delta = (a_1', b_1')$
 (a_2', b_2') の移, τ と δ 11 f, " << " 11 f

$$a_1' \sim a_1, \quad b_1' \sim b_1 + a_2$$

$$a_2' \sim a_2, \quad b_2' \sim b_2 + a_1.$$

(ii) "収める"



\cong 11 f 2 頁 a 図 τ 11 f 左 11 f τ 11 f <.

(a, b) $\delta = (a', b')$ 11 f 11 f τ 11 f

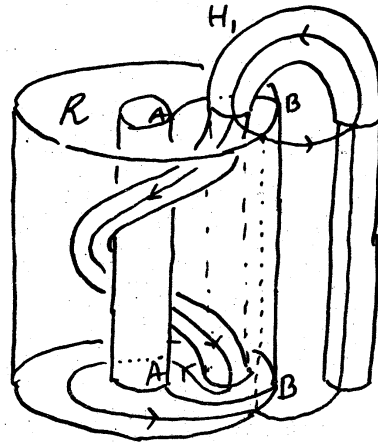
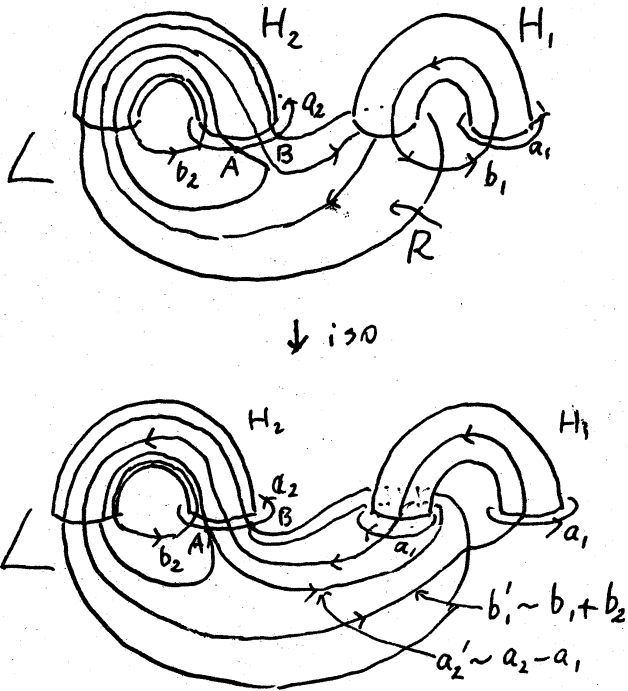
$$a' \sim a, \quad b' \sim b + a$$

となる.

(iii) "わたる".

H_1 の足を含み H_2 を渡る環状領域 R の中での isotopy を

行い、この isotopy の



(左の立体図)

とき、 a_2 上の弧 \overline{AB} は H_1 の足を囲む弧に変わることに注意。

よって、 $M^2 \rightarrow M^2$ の homeo τ' は

$$a'_1 \sim a_1, \quad b'_1 \sim b_1 + b_2$$

$$a'_2 \sim a_2 - a_1, \quad b'_2 \sim b_2$$

となることが分る。

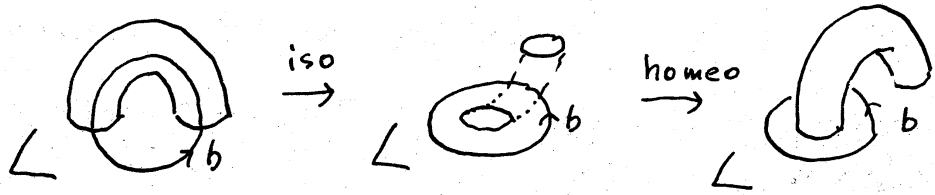
(iv) 柄の "反転".

$\S 2$ では考えただけ、だが、これは次の d i 反変換である。

handle を今、歩道橋と考えたとき、これを地下道に改めて

車を通らせ、更に地下道を車の通る陸橋にかえたとする。

の交点数が異なる。



§3.

共役系 conjugate system と skew orthogonal matrix M^2 の base $(a_1, b_1), \dots, (a_n, b_n)$ を改め $(e_1, e_2), \dots, (e_{2i-1}, e_{2i}), \dots, (e_{2n-1}, e_{2n})$ と書く。

M^2 上の cycle (閉曲線) α, β の homological の交点数を $l(\alpha, \beta)$ と書くと、基本 cycle e_i 同志の交点数は

$$(1) \begin{cases} l(e_{2i-1}, e_{2i}) = -l(e_{2i}, e_{2i-1}) = 1 \\ l(e_\lambda, e_\mu) = 0 \quad (\lambda, \mu \text{ が他の組合せのとき}) \end{cases}$$

だから、以後 homology を \sim で $\tau \alpha = \tau$ 表わすと

$$\left. \begin{aligned} \alpha &= a^1 e_1 + a^2 e_2 + \dots + a^{2n} e_{2n} \\ \beta &= b^1 e_1 + b^2 e_2 + \dots + b^{2n} e_{2n} \end{aligned} \right\} \text{ 同値は}$$

$$\begin{aligned} l(\alpha, \beta) &= a^1 b^2 l(e_1, e_2) + a^2 b^1 l(e_2, e_1) + \dots \\ &= (a^1 b^2 - a^2 b^1) + \dots \end{aligned}$$

$$= \begin{vmatrix} a^1 & a^2 \\ b^1 & b^2 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} a^3 & a^4 \\ b^3 & b^4 \end{vmatrix} + \dots + \begin{vmatrix} a^{2n-1} & a^{2n} \\ b^{2n-1} & b^{2n} \end{vmatrix}$$

よって

$$(2) \begin{cases} \beta = b^1 e_1 + b^2 e_2 + \dots + b^{2n-1} e_{2n-1} + b^{2n} e_{2n} \\ \tilde{\beta} = b^2 e_1 - b^1 e_2 + \dots + b^{2n} e_{2n-1} - b^{2n-1} e_{2n} \end{cases}$$

これら $\tilde{\beta} \in \frac{1}{i} \beta$ であるから、 $l(\alpha, \beta)$ は scalar product $\alpha \tilde{\beta}$:

$$(3) \alpha \tilde{\beta} = l(\alpha, \beta) = \begin{vmatrix} a^1 & a^2 \\ b^1 & b^2 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} a^3 & a^4 \\ b^3 & b^4 \end{vmatrix} + \dots + \begin{vmatrix} a^{2n-1} & a^{2n} \\ b^{2n-1} & b^{2n} \end{vmatrix}$$

これより、 $\alpha \tilde{\beta} = -\tilde{\alpha} \beta$ であり、 $\alpha \tilde{\beta}$ は α と β の skew scalar product であり、 $\alpha \tilde{\beta} = 0$ のとき、 α と β は skew orthogonal である。

homeo $h: M^2 \rightarrow M^2$ を e_1, e_2, \dots, e_{2n} を $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n$ に移すとき、 $l(\alpha_i, \alpha_j) = l(e_i, e_j)$ となる。

(1) である。

$$(4) \begin{cases} \alpha_{2i-1} \tilde{\alpha}_{2i} = 1 \\ \alpha_\lambda \tilde{\alpha}_\mu = 0 \quad (\text{他の場合}) \end{cases}$$

$\alpha_{2i-1}, \alpha_{2i}$ は conjugate pair である。

homeo h は matrix を表現すると

	e_1	e_2	e_3	e_4	...	e_{2n-1}	e_{2n}
α_1	a_1^1	a_1^2	a_1^3	a_1^4		a_1^{2n-1}	a_1^{2n}
α_2	a_2^1	a_2^2	a_2^3	a_2^4	...	a_2^{2n-1}	a_2^{2n}
α_3	a_3^1	a_3^2	a_3^3	a_3^4		a_3^{2n-1}	a_3^{2n}
α_4	a_4^1	a_4^2	a_4^3	a_4^4		a_4^{2n-1}	a_4^{2n}

$$h^{-1} \downarrow h$$

$$\alpha_\lambda = \sum_{p=1}^{2n} a_\lambda^p e_p$$

(2), (3), (4) の次に n 次の $n \times n$ matrix の積を計算すると

$$\begin{array}{c}
 (5) \\
 \alpha_1 \\
 \alpha_2 \\
 \alpha_3 \\
 \alpha_4 \\
 \vdots
 \end{array}
 \begin{array}{c}
 e_1 \quad e_2 \quad e_3 \quad e_4 \quad \dots \quad e_n \\
 \begin{array}{|cccc|}
 \hline
 a_1^1 & a_1^2 & a_1^3 & a_1^4 & \dots & a_1^n \\
 \hline
 a_2^1 & a_2^2 & a_2^3 & a_2^4 & \dots & a_2^n \\
 \hline
 a_3^1 & a_3^2 & a_3^3 & a_3^4 & \dots & a_3^n \\
 \hline
 a_4^1 & a_4^2 & a_4^3 & a_4^4 & \dots & a_4^n \\
 \hline
 \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots
 \end{array}
 \end{array}
 \begin{array}{c}
 \tilde{\alpha}_2 \quad -\tilde{\alpha}_1 \\
 \begin{array}{|cc|}
 \hline
 a_2^2 & -a_1^2 \\
 \hline
 -a_2^1 & a_1^1 \\
 \hline
 a_3^2 & -a_1^4 \\
 \hline
 -a_2^3 & a_1^3 \\
 \hline
 \vdots & \vdots
 \end{array}
 \end{array}
 =
 \begin{array}{c}
 \tilde{\alpha}_2 \quad -\tilde{\alpha}_1 \\
 \begin{array}{|cc|}
 \hline
 \alpha_1 \tilde{\alpha}_2 & -\alpha_1 \tilde{\alpha}_1 \\
 \hline
 \alpha_2 \tilde{\alpha}_2 & -\alpha_2 \tilde{\alpha}_1 \\
 \hline
 \alpha_3 \tilde{\alpha}_2 & -\alpha_3 \tilde{\alpha}_1 \\
 \hline
 \alpha_4 \tilde{\alpha}_2 & -\alpha_4 \tilde{\alpha}_1 \\
 \hline
 \vdots & \vdots
 \end{array}
 \end{array}
 = 1 \text{ (単位 matrix)}$$

(a_λ^i) を skew orthogonal matrix とし, $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ を full conjugate system とし, すると

定理 1. 基底の full conjugate system e_1, \dots, e_n を homeo h で移したものを $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ とすれば, α は skew orthogonal matrix の表現になる。

上の matrix の計算は次の小行列の積で有効である。

$$(6) \quad A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix} \text{ のとき } \tilde{A} = \begin{pmatrix} d & -b \\ -c & a \end{pmatrix} \text{ とすれば}$$

$$(7) \quad A \tilde{A} = \begin{pmatrix} |A| & 0 \\ 0 & |A| \end{pmatrix} \text{ となる, } = \text{これを便にと}$$

補題 1. $A = \begin{pmatrix} a & b \\ c & d \end{pmatrix}, B = \begin{pmatrix} a' & b' \\ c' & d' \end{pmatrix}$ ならば

$$(AB)^\sim = \tilde{B} \tilde{A} \quad \square$$

$$\xi = \tau \quad A_{ij} = \begin{pmatrix} a_{2i-1}^{z_j-1} & a_{2i-1}^{z_j} \\ a_{2i}^{z_j-1} & a_{2i}^{z_j} \end{pmatrix} \quad a \text{ と } z$$

$$(5) \text{ は } A = (A_{ij}) \quad \text{in } \mathbb{R}^n \text{ と } \tilde{A} = (\tilde{A}_{ji}) \text{ とすれば}$$

$$(8) \quad A \tilde{A} = (A_{ij})(\tilde{A}_{ji}) = \left(\sum A_{ip} \tilde{A}_{pj} \right) = 1. \quad \text{即ち}$$

(9) $A = (A_{ij})$ が skew orthogonal とは (8) の成り立つる \Leftrightarrow である。

= 用を用いると容易に

定理 2. $A, B = (B_{ij})$ が skew orthogonal ならば
 AB は skew orthogonal である。 \square

§ 4

Skew orthogonal system の作り方

e_1, e_2, \dots, e_{2n} を単位 vector とする実 vector 空間を V^{2n} とする。

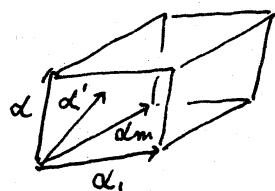
$m (\leq 2n)$ 個の一次独立な整数 vector $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m$ がある linear subspace $L(\alpha_1, \dots, \alpha_m)$ 上のどの integer vector ξ も、整数係数 x_1, \dots, x_m により

$$\xi = x_1 \alpha_1 + x_2 \alpha_2 + \dots + x_m \alpha_m$$

で表わせるとき、 $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m$ を素一次独立、略して 素独立 とする。 \square である。 $(*)$ primely independent

(10) 整数 vector $\alpha, \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m$ が一次独立で, α の i 次 $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m$ が素独立ならば, $\alpha' \in L(\alpha, \alpha_1, \dots, \alpha_m)$ を適当に求めると $L(\alpha', \alpha_1, \dots, \alpha_m) = L(\alpha, \alpha_1, \dots, \alpha_m)$ であり $\alpha', \alpha_1, \dots, \alpha_m$ は素独立であるよりにできる。

($\alpha, \alpha_1, \dots, \alpha_m$ からできる超平行多面体中では $L(\alpha_1, \dots, \alpha_m)$ は最も“近い” vector α' を探せばよい。) (10) から容易に



定理 3. 整数 vector $\alpha_1, \dots, \alpha_m$ に関する n 次行列は同値である:

- (i) $\alpha_1, \dots, \alpha_m$ は素独立である。
- (ii) $\alpha_{m+1}, \dots, \alpha_{2n}$ を求めて $\alpha_1, \dots, \alpha_{2n}$ が素独立であるよりにできる。(= のとき (iii) が成立)
- (iii) $\alpha_{m+1}, \dots, \alpha_{2n}$ を求めて $\det |\alpha_1, \dots, \alpha_{2n}| = 1$ であるよりにできる。(= のとき (ii) が成り立つ)
- (iv) matrix $(\alpha_1, \dots, \alpha_m)$ に関する n 次部分行列式は最大公約数が 1 である。□

= 以上)

定理 4. $\alpha_1, \alpha_3, \alpha_5, \dots, \alpha_{2i-1}$ ($1 \leq i \leq n$) が (i) 且 $\alpha_2, \dots, \alpha_{2n}$ は skew orthogonal, (ii) 素独立, ならば, 適当に $\alpha_2, \alpha_4, \dots, \alpha_{2n}$ を加えて, $\alpha_{2k-1}, \alpha_{2k}$ が conjugate pair

τ であるよ; は full conjugate system $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{2n}$
 を τ であるよ; と τ を τ であるよ;

(証) 条件 (ii) から定理 3 (iii) と (iv) により

$$\begin{array}{l} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \\ \alpha_4 \\ \vdots \end{array} \left| \begin{array}{cccccc} a_1^1 & a_1^2 & a_1^3 & a_1^4 & \dots & a_1^{2n} \\ a_2^1 & a_2^2 & a_2^3 & a_2^4 & \dots & a_2^{2n} \\ a_3^1 & a_3^2 & a_3^3 & a_3^4 & \dots & a_3^{2n} \\ a_4^1 & a_4^2 & a_4^3 & a_4^4 & \dots & a_4^{2n} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \dots & \dots \end{array} \right.$$

$$(11) \quad \det | \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4, \dots, \alpha_{2n} | = 1$$

τ であるよ; は $\alpha_2, \alpha_4, \dots, \alpha_{2n}$ から成る。すると (11) から

$$(12) \quad \begin{cases} a_1^1 x_1 + a_1^2 x_2 + \dots + a_1^{2n} x_{2n} = 1 \\ a_2^1 x_1 + a_2^2 x_2 + \dots + a_2^{2n} x_{2n} = 0 \\ \dots \\ a_{2n}^1 x_1 + a_{2n}^2 x_2 + \dots + a_{2n}^{2n} x_{2n} = 0 \end{cases}$$

を満足する x_1, \dots, x_{2n} がただ一つ存在する。 $\xi = \tau$

$$\xi = -x_2 e_1 + x_1 e_2 - x_4 e_3 + x_3 e_4 - \dots + x_{2n-1} e_{2n} \text{ とおくと}$$

$$\xi = x_1 e_1 + x_2 e_2 + \dots + x_{2n} e_{2n}$$

したがって, (12) を書き直すと

$$(13) \quad \alpha_1 \xi = 1, \quad \alpha_2 \xi = 0, \quad \alpha_3 \xi = 0, \quad \dots, \quad \alpha_{2n} \xi = 0$$

i) $\tau = \tau$ も τ

$$\xi = y_1 \alpha_1 + y_2 \alpha_3 + \dots + y_i \alpha_{2i-1} \quad \tau, \tau \text{ は } \alpha_1$$

とおけると, (13) および (3), (4) から $\xi \tilde{\alpha}_1 = 0$ 即ち

$-1 = 0$ の矛盾 故に $\xi, \alpha_1, \alpha_3, \dots, \alpha_{2i-1}$ は一次独立.

ii) 次に $L(\xi, \alpha_1, \alpha_3, \dots, \alpha_{2i-1})$ から ξ' を求め, $\xi', \alpha_1, \alpha_3, \dots, \alpha_{2i-1}$ が素独立であることがいえる.

$$\xi = x \xi' + a_1 \alpha_1 + a_2 \alpha_3 + \dots + a_i \alpha_{2i-1}$$

これより, 両辺に $\tilde{\alpha}_1$ をかけると (13) から

$$-1 = x \xi' \tilde{\alpha}_1, \quad \therefore x = \pm 1$$

$$\therefore \pm \xi' = \xi - (a_1 \alpha_1 + \dots + a_i \alpha_{2i-1})$$

$$\therefore L(\alpha_1, \alpha_3, \dots, \alpha_{2i-1}, \xi') = L(\alpha_1, \dots, \alpha_{2i-1}, \xi)$$

故に $\xi, \alpha_1, \alpha_3, \dots, \alpha_{2i-1}$ は素独立. 従って $\alpha_2 = \xi$

とおけると (13) から $\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \dots, \alpha_{2i-1}$ から (i)

$\alpha_1 \tilde{\alpha}_2 = 1$ の外は skew orthogonal, (ii) 素独立になる.

以下同様にして $\alpha_4, \alpha_6, \dots, \alpha_{2i}$ を求め,

$$\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, \alpha_4, \dots, \alpha_{2i-1}, \alpha_{2i} \quad \text{とおくと}$$

$\alpha_{2k-1}, \alpha_{2k}$ は conjugate pair, 他は互いに skew orthogonal, 全体として素独立であることがいえる.

このとき, $i < n$ ならば, $\alpha_1, \dots, \alpha_{2i}$ が素独立である

とおけると $\alpha_{2i+1}, \dots, \alpha_{2n}$ を求め $\alpha_1, \dots, \alpha_{2i}, \alpha_{2i+1}, \dots,$

α_{2n} が素独立であることがいえる. $\xi = \alpha_1$

$$\alpha_{2n+1} = (-\alpha_{2i+1} \tilde{\alpha}_2) \alpha_1 + (\alpha_{2i+1} \tilde{\alpha}_1) \alpha_2 + \dots + (\alpha_{2i+1} \tilde{\alpha}_{2i-1}) \alpha_{2i} + \alpha_{2i+1}$$

とおけると, $\alpha_{2i+1} \tilde{\alpha}_1 = 0, \dots, \alpha_{2i+1} \tilde{\alpha}_{2i} = 0$ となる.

今までのと同様の条件が満たされるならば α_{2i+2} が成り立ち、

逆は full conjugate system が成り立ち、□

この定理とその証明から、次の一般の定理が導かれる:

定理 5. (i) $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{2m-1}, \alpha_{2m}$ は $\alpha_{2\lambda-1}, \alpha_{2\lambda}$ が conjugate pair であり、(ii) 他の組合せは skew orthogonal (iii) $\alpha_1, \dots, \alpha_{2m}, \alpha_{2m+1}, \alpha_{2m+3}, \dots, \alpha_{2m'+1}$ は素独立な系であり、これを full conjugate system $\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{2n}$ まで拡大する。(ここで $m=0, m'=0, m=m'=0$ であるとき、これは) □

§5

基本 homeo の matrix

(i) “<<” は、 H_i から H_j へ “<<” (逆と同様に) 向きの変換

$e_1, e_2, \dots, e_{2i-1}, e_{2i}, e_{2j-1}, e_{2j}, \dots$ ($\varepsilon = \pm 1$) と、両方の “反転” とを考慮すると、

α_1	1		
α_2		1	
α_{2i-1}			ε
α_{2i}		1	(ε)
α_{2j-1}		ε	1
α_{2j}		(ε)	

$$\begin{cases} \alpha_{2i-1} = e_{2i-1} + \varepsilon e_{2j}, & \alpha_{2i} = e_{2i} \\ \alpha_{2j-1} = e_{2j-1} + \varepsilon e_{2i}, & \alpha_{2j} = e_{2j} \end{cases}$$

又は ($\varepsilon = \pm 1$)

$$\begin{cases} \alpha_{2i-1} = e_{2i-1}, & \alpha_{2i} = e_{2i} + \varepsilon e_{2j-1} \\ \alpha_{2j-1} = e_{2j-1}, & \alpha_{2j} = e_{2j} + \varepsilon e_{2i-1} \end{cases}$$

($\varepsilon = \pm 1$)

(空所は 0)

(ε 或 (ε) が ± 1 以外は 0)

matrix は左の通り。

(ii) "収める" は次の二通りを考える。

	l_{2i-1}	l_{2i}
α_{2i-1}	/	ε
α_{2i}	(ε)	/

$$\alpha_{2i-1} = l_{2i-1} + \varepsilon l_{2i}, \quad \alpha_{2i} = l_{2i} \quad (\varepsilon = \pm 1)$$

または

$$\alpha_{2i-1} = l_{2i-1}, \quad \alpha_{2i} = l_{2i} + \varepsilon l_{2i-1}$$

($\varepsilon, (\varepsilon)$ のどちらかは 0)

$$(\varepsilon = \pm 1)$$

(iii) "ゆれる" は次の二通りを考える。

	l_{2i-1}	l_{2i}	l_{2j-1}	l_{2j}
α_{2i-1}	/		$-\varepsilon$	
α_{2i}		/		$(-\varepsilon)$
α_{2j-1}	(ε)		/	
α_{2j}		ε		/

$$\alpha_{2i-1} = l_{2i-1} - \varepsilon l_{2j-1}, \quad \alpha_{2i} = l_{2i}$$

$$\alpha_{2j-1} = l_{2j-1}, \quad \alpha_{2j} = l_{2j} + \varepsilon l_{2i}$$

または

$$(\varepsilon = \pm 1)$$

$$\alpha_{2i-1} = l_{2i-1}, \quad \alpha_{2i} = l_{2i} - \varepsilon l_{2j}$$

$$\alpha_{2j-1} = l_{2j-1} + \varepsilon l_{2i}, \quad \alpha_{2j} = l_{2j}$$

(空欄は 0) ($\varepsilon, -\varepsilon$) か ($(-\varepsilon), (\varepsilon)$) のどちらか 0。

$$(\varepsilon = \pm 1)$$

すく確かめられるよに

定理 6 "くぐる", "収める", "ゆれる" の matrix は \mathbb{R}^n 上

skew orthogonal である。□

より簡単の為 $n=2$ の場合について "くぐる, 収める, ゆれる"

の homeo を考えればみると, 空欄は 0 と 1 だけ

$$\left\{ \begin{array}{l} \left(\begin{array}{c|c} / & \varepsilon \\ \hline / & / \end{array} \right) = A^{\varepsilon}, \quad \left(\begin{array}{c|c} / & \varepsilon \\ \hline -\varepsilon & / \end{array} \right) = B^{\varepsilon 0}, \quad \left(\begin{array}{c|c} / & \varepsilon \\ \hline \varepsilon & / \end{array} \right) = B^{0\varepsilon} \\ \left(\begin{array}{c|c} / & \varepsilon \\ \hline \varepsilon & / \end{array} \right) = A_{\varepsilon 1}, \quad \left(\begin{array}{c|c} / & \varepsilon \\ \hline -\varepsilon & / \end{array} \right) = B_{0\varepsilon}, \quad \left(\begin{array}{c|c} / & \varepsilon \\ \hline \varepsilon & / \end{array} \right) = B_{\varepsilon 0} \end{array} \right.$$

(14) $\left(\begin{pmatrix} & & & \varepsilon \\ & & & \\ & & & \\ & & & \end{pmatrix} = D^{1\varepsilon}, \begin{pmatrix} & & & \\ & & & \varepsilon \\ & & & \\ & & & \end{pmatrix} = D_{\varepsilon 1} \right)$ の8種がある。

すると elementary 変換で

(15) $B^{0\varepsilon} D_{11} D^{-1} B^{\varepsilon 0} D'' D_{-11} = 1 \therefore \begin{cases} B^{0\varepsilon} = D_{11} D^{-1} B^{\varepsilon 0} D'' D_{-11} \\ B^{\varepsilon 0} = D'' D_{-11} B^{0\varepsilon} D_{11} D^{-1} \end{cases} \text{ (dual)}$
 $B_{\varepsilon 0} D'' D_{-11} B_{0\varepsilon} D_{11} D^{-1} = 1 \therefore \begin{cases} B_{\varepsilon 0} = D'' D_{-11} B_{0\varepsilon} D_{11} D^{-1} \\ B_{0\varepsilon} = D_{11} D^{-1} B_{\varepsilon 0} D'' D_{-11} \end{cases} \text{ (dual)}$

即ち

定理7. "収束" がある時は, "わたる" \Leftrightarrow "くくる" \square

さて, "収束", "わたる" は skew orthogonal matrix を表わせるから, 定理2を用いると, 次の定理が証明できる:

定理8. Skew orthogonal matrix はわたる, 収束の両 skew orthogonal matrix の積を表わせる。

(証) e_1, e_2, e_3, e_4
 $\alpha_1 \begin{matrix} a_1^1 & a_1^2 & a_1^3 & a_1^4 \\ a_2^1 & a_2^2 & a_2^3 & a_2^4 \end{matrix} \dots \rightarrow$ は "収束" matrix $A^{1\varepsilon}, A_{\varepsilon 1}$ ((14)参照) 12, 2

$\alpha_1 \begin{matrix} d_1 & 0 & d_2 & 0 \\ * & & * & \end{matrix}$

← 12 直交す. $d_i = (a_i^{2i-1}, a_i^{2i})$
 $\therefore (d_1, d_2, \dots, d_n) = 1$ が必要
 $B^{\varepsilon 0}, B_{0\varepsilon}$ 2

$\alpha_1 \begin{matrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ a_2^1 & a_2^2 & * & * \end{matrix}$

← 12 直交す.
 すると

$$\begin{array}{c} \alpha_1 \\ \alpha_2 \end{array} \begin{array}{|cc|cc|} \hline 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline a_2^1 & 1 & * & \\ \hline \end{array}$$

$$1 = \alpha_1 \tilde{\alpha}_2 = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ a_2^1 & a_2^2 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ * & \end{vmatrix} + \dots$$

← $\therefore a_2^2 = 1$

$$\begin{array}{c} \alpha_1 \\ \alpha_2 \end{array} \begin{array}{|cc|cc|} \hline 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 1 & d_2^1 & 0 \\ \hline \end{array}$$

← \pm matrix is $A \in I$ (旋) is in B_{ϵ_0}
 なる. ($a_2^1 = 0, a_2^{2i} = 0$), \dots
 $d_2^1 = (a_2^3, a_2^4), \dots$ is in B_{ϵ_0}

$$\begin{array}{c} \alpha_1 \\ \alpha_2 \\ \alpha_3 \\ \alpha_4 \end{array} \begin{array}{|cc|cc|} \hline 1 & 0 & 0 & 0 \\ \hline 0 & 1 & 0 & 0 \\ \hline a_3^1 & a_3^2 & * & \\ \hline a_4^1 & a_4^2 & & \\ \hline \end{array}$$

← τ , 左 is なる*) なる $\lambda \geq 3$ とき

$$(i) 0 = \alpha_1 \tilde{\alpha}_\lambda = \begin{vmatrix} 1 & 0 \\ a_\lambda^1 & a_\lambda^2 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ a_\lambda^3 & a_\lambda^4 \end{vmatrix} + \dots$$

$$\therefore a_\lambda^2 = 0$$

$$(ii) 0 = \alpha_2 \tilde{\alpha}_\lambda = \begin{vmatrix} 0 & 1 \\ a_\lambda^1 & a_\lambda^2 \end{vmatrix} + \begin{vmatrix} 0 & 0 \\ a_\lambda^3 & a_\lambda^4 \end{vmatrix} + \dots$$

$$\therefore a_\lambda^1 = 1$$

従, 左の形を得

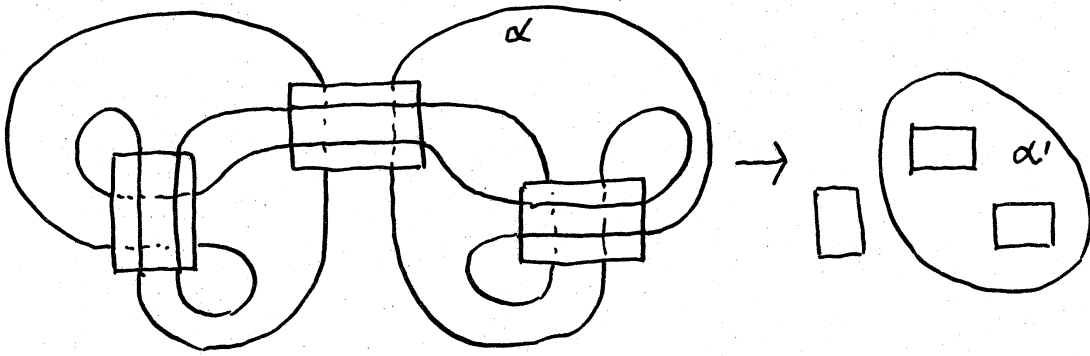
以下同様にして 1 を得られる。□

*) 便宜上 B_{ϵ_0} (\ll) を用いるが, 定理 9 によ, τ "收める" と "収める" の置き換えられる。

定理 9. homeo は homological に "収める" "収める" ("また" " \ll ", "収める") の積として表わすことができる。□

問 2 τ の系は homotopical に成立するかどうか。

図3 単一曲線 α が ~ 0 のとき, M^2 上の基本変形
 くぐる, わいる, わたるで α を, handle を "わ左,
 っ左り, くく, 左りしない" α' に: 変形できるか?



(\square は handle を上から見た図) (この図は演習問題)

今 α が ~ 0 とか; M^2 上の conjugate pair になる曲線
 は α のようなものがあがるが, α への次の定理がある

定理 (金子哲夫氏) $\alpha = a_1 e_1 + \dots + a_{2n} e_{2n}$ と ~ 0 である

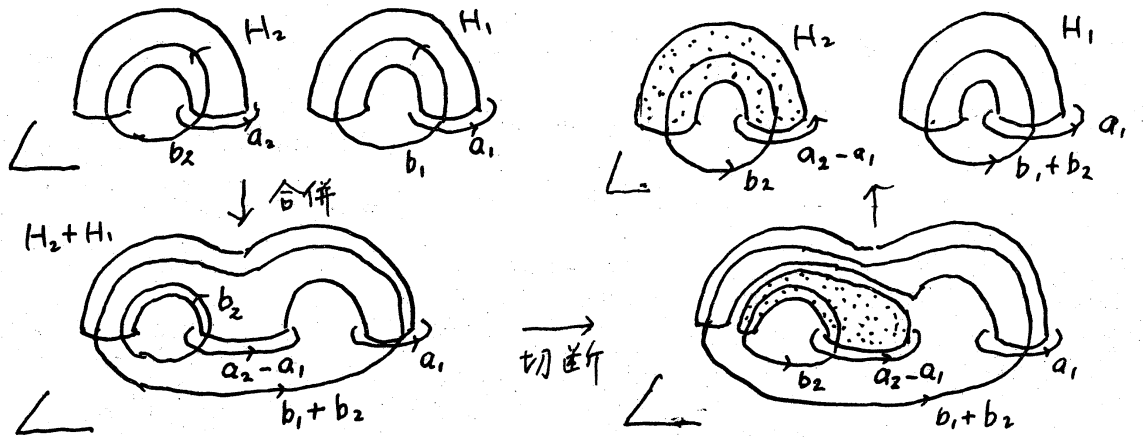
と α を 2 分しない単一曲線が存在する条件は $(a_1, a_2, \dots, a_{2n})$
 $= 1$ である.

§6

handle を分離する操作

"わたる" homeo は特に重要な意味をもち, M^2 の
 α handle を切り取る操作が homological に α と同じに
 かすである.

次頁の図で, 柄 H_1 を裏かして H_2 と合併させ, α を別の
 の切口によって α の柄に切断すると, 基本 cycle (a_i, b_i)



(handle の合併と切断)

(a_2, b_2) は $(a_1, b_1+b_2), (a_2-a_1, b_2)$ と \sim である cycle に移る。この変形は "わらる" と同じである。すると "合併" と "切断" の繰返は "わらる" matrix の積で表わせる = とはなるが、今ははこの matrix を次のように分けて書くことが易い。

新	旧	a_1	a_2	a_i	a_j	a_n	b_1	b_2	b_i	b_j	b_n
		e_1	e_3	e_{2i-1}	e_{2j-1}	e_{2n-1}	e_2	e_4	e_{2i}	e_{2j}	e_{2n}
$\alpha_1 = \alpha_1$		1									
$\alpha_2 = \alpha_3$			1								
$\alpha_i = \alpha_{2i-1}$				1	$(-\varepsilon)$						
$\alpha_j = \alpha_{2j-1}$				$-\varepsilon$	1						
\vdots											
$\alpha_n = \alpha_{2n-1}$						1					
$\beta_1 = \alpha_2$							1				
$\beta_2 = \alpha_4$								1			
$\beta_i = \alpha_{2i}$									1	ε	
$\beta_j = \alpha_{2j}$									(ε)	1	
\vdots											
$\beta_n = \alpha_{2n}$											1

(空欄は 0)

新	→	a_1, a_2, \dots, a_n	b_1, b_2, \dots, b_n
↓	旧	$e_1, e_2, \dots, e_{2n-1}$	e_2, e_4, \dots, e_{2n}
α_1	α_1	a_i^j	0
α_2	α_3		
\vdots	\vdots		
α_n	α_{2n-1}		
β_1	α_2		
β_2	α_4	0	b_i^j
\vdots	\vdots		
β_n	α_{2n}		

従って、 τ の積は左の δ に残り、(5) は簡単に

$$(a_i^j)(b_j^k) = 1 \quad (\text{単位行列})$$

に帰着される。これより、 τ の (a_i^j) は $|a_i^j| = \pm 1$ である任意の τ が取られることとなる。

さて先に行った“合併”“切断”を得、これら柄の τ (α, β) を表わすと、 α, β は夫々 M^2 の外部と内部に disk を張り、 $\alpha\beta$ $\alpha^{-1}\beta^{-1}$ と homotop な単一 cycle γ が M^2 を切る球面 S^2 によつて標準的 handle が M^2 から分離できる。“合併”と“切断”の繰返して τ のよくなる様々の柄の分離ができる。とすると上の matrix の議論は逆に、標準 handle の分離は homological に τ が τ の操作で得られることを教えたい。よ、 τ

定理 10. $(\alpha_i, \beta_i) \quad i=1, \dots, n, \quad \alpha_i = \sum a_i^p a_p, \quad \beta_i = \sum b_i^p b_p$ が M^2 上の標準的 handle を表わす conjugate pair の full system となる必要十分条件は $|a_i^j| = \pm 1$ である。特に $|a_i^j| = \pm 1$ となる (a_i^j) を与えれば、 (b_i^j) は $(a_i^j)(b_i^j) = 1$ (単位行列) の関係から決定される。以上。