

## Einstein 空間上のインスタントン

京大 数理研 村瀬元彦

$\mathbb{C}P^2$  や  $K3$  曲面などの Einstein 空間上には, その計量を  
用いて  $SO(3)$ -instanton が構成できることを示す.

§. 主束上の接続形式が調和方程式を満たすとき, それを  
instanton と呼ぶ —

これまで知られてゐるのは,  $S^4$  上の主束に対するものに  
限られてゐた.

記号.  $M$ : 向きづけられた 4 次元 Riemann 多様体

$P$ :  $M$  上の  $SO(n)$ -主束

$\mathfrak{g}_P$ :  $SO(n)$  の adjoint-表現に同伴した  $\mathfrak{so}(n)$ - $\mathfrak{A}$  の  
トール束, 但し  $\mathfrak{so}(n)$  は反対称  $n \times n$  行列全体の  
為すリ-環

$\omega$ :  $P$  上の接続形式

$\Omega = d\omega + \frac{1}{2}[\omega, \omega]$ : 曲率形式

$\Lambda^p$ :  $M$  上の  $p$ -forms の為すベクトル束.

$E$  の束自己同型をゲージ変換という.  $\omega \in \mathcal{G}_E \otimes \Lambda^1$ ,  $\Omega \in \mathcal{G}_E \otimes \Lambda^2$  と見なされる. それぞれ  $\mathcal{G}_E$ -係数の  $M$  上の微分形式である.

ゲージ不変な  $\Omega$  のノルムを, Hodge star 作用素を用いて  $\|\Omega\|^2 = - \int_M \text{trace } \Omega \wedge * \Omega$  により定義する.

変分問題  $\delta(\|\Omega\|^2) = 0$  から導かれる微分方程式を調和方程式, あるいは Yang-Mills 方程式という. そして, その解をよべる接続  $\omega$  のことを, 調和接続, あるいは instanton と呼ぶ.

$\frac{1}{4\pi^2} \int_M \text{trace } \Omega \wedge \Omega$  が主束  $E$  の第 2 Chern 数で

あることに注意すれば,

Lemma. 1.  $*\Omega = \pm \Omega$  なる接続  $\omega$  は調和である.

$\Lambda^2$  上では  $*^2 = 1$  中し,  $*$  の固有値  $\pm 1$  に属する  $\Lambda^2$  の固有空間  $\Lambda$  の分解を  $\Lambda^2 \cong \Lambda_+^2 \oplus \Lambda_-^2$  とする. 2-form  $\alpha$  に対し,  $*\alpha = \alpha \Leftrightarrow \alpha \in \Lambda_+^2$ .

§. Einstein 空間上は  $\mathcal{O}_P \otimes \Lambda^2_+$  の section をつくり —

$M$  は oriented だから, 接束に同伴する主束は  $SO(4)$ -束である. それを  $B$  と書く. Riemann 計量によつて, 接束と  $\Lambda^1$  とを同一視する.  $\Lambda^p$  は計量をもった  $\Lambda$ -クトル束であり,  $B$  は  $\Lambda^p$  に直交変換として作用する.

Lemma 2.  $\Lambda^2 \cong \mathcal{O}_B$ .

pf.  $B$  の  $\Lambda^2$  の作用が adjoint 表現で得られることをみる.

$\Lambda^1$  の local orthonormal base は  $e_1, e_2, e_3, e_4$  とする.

$\Lambda^2$  の local base は  $\langle e_\mu \wedge e_\nu \rangle_{\mu < \nu}$  である. 同型

$$\varphi: \Lambda^2 \xrightarrow{\sim} \mathcal{O}_B \quad \varepsilon,$$

$$e_1 \wedge e_2 \longmapsto \begin{bmatrix} & & & 1 \\ -1 & & & \\ & & & \\ & & & \end{bmatrix}$$

$$e_3 \wedge e_4 \longmapsto \begin{bmatrix} & & & \\ & & & \\ & & & \\ & & & 1 \\ & & -1 & \end{bmatrix}$$

$$e_1 \wedge e_3 \longmapsto \begin{bmatrix} & & & 1 \\ & & & \\ -1 & & & \\ & & & \end{bmatrix}$$

$$e_2 \wedge e_4 \longmapsto \begin{bmatrix} & & & 1 \\ & & & \\ & & & \\ -1 & & & \end{bmatrix}$$

$$e_1 \wedge e_4 \longmapsto \begin{bmatrix} & & & 1 \\ & & & \\ & & & \\ -1 & & & \end{bmatrix}$$

$$e_2 \wedge e_3 \longmapsto \begin{bmatrix} & & & 1 \\ & & & \\ & & & \\ & & -1 & \end{bmatrix}$$

によつて定めれば,  $\varphi \in B$  に対応して,

$$\begin{aligned} g(e_\mu \wedge e_\nu) &\stackrel{\text{def}}{=} (ge_\mu) \wedge (ge_\nu) \\ &= g \cdot (\varphi(e_\mu \wedge e_\nu)) \cdot g^{-1} \end{aligned}$$

となる.  $\square$

直和分解  $\Lambda^2 = \Lambda_+^2 \oplus \Lambda_-^2$  は  $B$ -子空間である. また,  $\mathfrak{so}(4) \cong \mathfrak{so}(3) \oplus \mathfrak{so}(3)$  に対応して, 各  $\Lambda_\pm^2$  は  $\mathfrak{so}(3)$ -束である.

3次元  $\Lambda$ -クトル束  $\Lambda_+^2$  に同伴する  $SO(3)$ -主束を  $P$  で表わす.  $SO(3)$  の 3次元表現  $SO(3) \hookrightarrow GL(3)$  は *adjoint* 表現と同値だから,

Lemma. 3.  $\Lambda_+^2 \cong \mathcal{O}_P$ .

さて,

$$\alpha: \Lambda^2 \xrightarrow{\sim} \Lambda^{2*} \quad \text{を内積による, } \alpha \text{ 定まる同型,}$$

$$\beta: \Lambda^1 \otimes \Lambda^1 \rightarrow \Lambda^2 \quad \text{を外積による, } \beta \text{ 定まる自然な写像}$$

とす. Riemann 曲率形式  $R = \{ R_{ijkl} \}$  は,

$$(\Lambda^1 \otimes \Lambda^1) \otimes \Lambda^2 \text{ の section である. 即ち, } \Lambda^1 \otimes \Lambda^1$$

係数の  $M$  上の 2-form.

$$(\Lambda^1 \otimes \Lambda^1) \otimes \Lambda^2 \xrightarrow{\beta \otimes \text{id}} \Lambda^2 \otimes \Lambda^2 \xrightarrow{\alpha \otimes \text{id}} \Lambda^{2*} \otimes \Lambda^2 \xrightarrow{\sim} \text{Hom}(\Lambda^2, \Lambda^2)$$

による  $R$  の image を  $\mathcal{R}$  と書く.  $\Lambda^1$  の orthonormal base

よ、 $\mathcal{R}$  を表わせば、

$$\mathcal{R}(e_i \wedge e_j) = \frac{1}{2} \sum_{k, l} R_{ijkl} e_k \wedge e_l.$$

直和分解  $\Lambda^2 = \Lambda_+^2 \oplus \Lambda_-^2$  に対応して

$$\mathcal{R} = \begin{bmatrix} A & B \\ B^* & C \end{bmatrix} \quad \begin{array}{l} A \in \text{Hom}(\Lambda_+^2, \Lambda_+^2) \\ B \in \text{Hom}(\Lambda^2, \Lambda_+^2) \\ C \in \text{Hom}(\Lambda_-^2, \Lambda_-^2) \end{array}$$

と  $\mathcal{R}$  の  $\mathcal{R}$  別けで  $B$  を具体的に計算することになり、

Lemma 4.  $M$ : Einstein  $\Leftrightarrow B = 0$ .

したが、 $\mathcal{R}$ 、 $M$  が Einstein であるとき

$$\begin{aligned} \mathcal{R} &= \mathcal{R}_+ \oplus \mathcal{R}_- \\ \mathcal{R}_+ &\in \text{Hom}(\Lambda_+^2, \Lambda_+^2) \\ \mathcal{R}_- &\in \text{Hom}(\Lambda_-^2, \Lambda_-^2) \end{aligned}$$

と分解される。計量によ、 $\Lambda_+^2 \cong \Lambda_+^{2*}$  と見れば、

$$\mathcal{R}_+ \in \mathcal{O}_P \otimes \Lambda_+^2.$$

$P \in \mathcal{O}_B \otimes \Lambda^1$  を Riemann 接続とす。Riemann 曲率は  $\mathcal{O}_B \otimes \Lambda^2$  の元と見なせるが、それは  $\mathcal{R}$  に他ならない。この  
とす、

$$\mathcal{R} = dP + \frac{1}{2} [\Gamma, \Gamma]$$

直和分解  $\mathcal{G}_B \cong \Lambda^2 \cong \Lambda_+^2 \oplus \Lambda_-^2$  に対応して

$$\Gamma = \Gamma_+ \oplus \Gamma_- \quad , \quad \Gamma_{\pm} \in \Lambda_{\pm}^2 \otimes \Lambda^1$$

とすれば,

$$\mathcal{R}_{\pm} = dP_{\pm} + \frac{1}{2} [\Gamma_{\pm}, \Gamma_{\pm}]$$

である。したがって、 $\Gamma_+$  は,

$$\begin{cases} \Gamma_+ \in \mathcal{G}_E \otimes \Lambda^1 \\ dP_+ + \frac{1}{2} [\Gamma_+, \Gamma_+] = \mathcal{R}_+ \in \mathcal{G}_E \otimes \Lambda_+^2 \\ (\text{即ち } * \mathcal{R}_+ = \mathcal{R}_+) \end{cases}$$

を満たすので、 $SO(3)$ -instanton である。

$\Gamma_-$  によっても、同様に  $SO(3)$ -instanton が構成出来る。

文献

Atiyah - Hitchin - Singer : Self-duality in four-dimensional Riemannian geometry.

Proc. R. Soc. Lond. A. 362 . 425-461 (1978).