

Parametrizations of Teichmüller spaces by trace functions

中西敏浩 (Toshihiro Nakanishi) 島根大学総合理工学部
中村豪 (Gou Nakamura) 愛知工業大学

1 Seppälä-Sorvali の問題

1.1. 以下 (g, m) は $2g - 2 + m > 0$ をみたす非負整数の組とする。 m 個の境界成分をもつ種数 g の向きのついたコンパクト曲面 S の基本群の標準生成系を用いた表示は次のようになる。

$$\Gamma = \langle a_1, b_1, \dots, a_g, b_g, c_1, \dots, c_m : \left(\prod_{j=1}^g a_j b_j a_j^{-1} b_j^{-1} \right) c_1 \cdots c_m = 1 \rangle$$

群 Γ から $SL(2, \mathbb{R})$ への忠実な表現 ρ で次の条件をみたすもの全体を考える。

- $G = \rho(\Gamma)$ は purely hyperbolic な Fuchs 群
- 向きを保つ同相写像 $f : S \rightarrow \mathbb{H}/G$ と, その普遍被覆空間の間への lift $\tilde{f} : \tilde{S} \rightarrow \mathbb{H}$ が存在して $\tilde{f} \circ \gamma = \tilde{\rho}(\gamma) \circ \tilde{f}$ ($\gamma \in G$). (\mathbb{H} は双曲平面とみた上半平面)

ここで射影 $\pi : SL(2, \mathbb{R}) \rightarrow PSL(2, \mathbb{R})$ と ρ との合成を $\tilde{\rho} = \pi \circ \rho$ と記した。上の条件をみたす2つの表現 ρ_1 と ρ_2 が同値であるとは, $\tilde{\rho}_1$ と $\tilde{\rho}_2$ が G から $PSL(2, \mathbb{R})$ への表現として同値 (共役) であることとする。このとき表現の同値類の空間を $T(g, m)$ で表わし, (g, m) 型タイヒミュラー空間と呼ぶ。 $T(g, m)$ は (たとえば Fenchel-Nielsen 座標によって) $\mathbb{R}^{6g-6+3m}$ と同相であることが知られている。

1.2. $\gamma \in \Gamma - \{1\}$ とする。このとき trace function $\tau_\gamma([\rho]) = |\text{tr} \rho(\gamma)|$ は $T(g, m)$ 上の正值関数である (実際は 2 より大きい値をとる)。次のことが知られている。

Theorem 1.1 有限個の $\gamma_1, \dots, \gamma_N \in \Gamma$ が存在して次の写像は embedding (したがって $T(g, m)$ の大域的な座標系を与える)

$$(\tau_{\gamma_1}, \dots, \tau_{\gamma_N}) : T(g, m) \rightarrow \mathbb{R}^N.$$

この定理は $g+m$ が小さいときには Fricke-Klein の時代に遡るだろうが, 一般の曲面に対して最初に証明したのは L. Keen である。定理にあるような $\gamma_1, \dots, \gamma_N$ が存在する N の最小値 $N(g, m)$ を求めよという問題があった。 $m = 0$, すなわち閉曲面の場合は Wolpert の定理により $N(g, 0) > 6g - 6 = \dim T(g, 0)$ であることがわかる。 Seppälä と Sorvali が 1980 年代中頃に $6g - 4$ 個の trace functions による大域的座標系を導入したので $N(g, 0)$ は $6g - 5$ または $6g - 4$ であり, そのどちらであるかを決定することが一時 Seppälä-Sorvali の問題と呼ばれた。この問題は Schmutz によって 1993 年に解決された。その後 Okumura, Feng Luo, Hamenstädt らによって別証明が与えられている (参考文献を参照のこと)。

Theorem 1.2

$$N(g, m) = \begin{cases} 6g - 6 + 3m = \dim T(g, m) & (m \geq 1) \\ 6g - 5 = \dim T(g, 0) + 1 & (m = 0) \end{cases}$$

この小論は Seppälä-Sorvali の問題の再論である。 $SL(2, \mathbb{R})$ の行列について成立する一つのトレース恒等式 (2.4.2 節の (2.7)) を紹介し, それを用いて $N(g, 0) = \dim T(g, 0) + 1$ であることを証明する。

2 いくつかの例

2.1 トレース恒等式

$SL(2, \mathbb{R})$ の行列に対して成り立つ次の恒等式は基本である ([6, §3.4]):

- (1) $\operatorname{tr} A = \operatorname{tr} A^{-1}$,
- (2) $\operatorname{tr} AB + \operatorname{tr} AB^{-1} = \operatorname{tr} A \operatorname{tr} B$,
- (3) $\operatorname{tr} ABC = \operatorname{tr} A \operatorname{tr} BC + \operatorname{tr} B \operatorname{tr} CA + \operatorname{tr} C \operatorname{tr} AB - \operatorname{tr} A \operatorname{tr} B \operatorname{tr} C - \operatorname{tr} ACB$.

次の恒等式は (1),(2),(3) から得られるが, これらもよく用いる:

$$\begin{aligned} \operatorname{tr}[A, B] &= \operatorname{tr}ABA^{-1}B^{-1} = (\operatorname{tr}A)^2 + (\operatorname{tr}B)^2 + (\operatorname{tr}AB)^2 - \operatorname{tr}A \operatorname{tr}B \operatorname{tr}AB - 2, \\ \operatorname{tr}ABCB &= \operatorname{tr}AB \operatorname{tr}BC + \operatorname{tr}AC - \operatorname{tr}A \operatorname{tr}C, \\ \operatorname{tr}ABCB^{-1} &= \operatorname{tr}A \operatorname{tr}C - \operatorname{tr}AC - \operatorname{tr}AB \operatorname{tr}BC + \operatorname{tr}B \operatorname{tr}ABC. \end{aligned} \tag{2.1}$$

群 G は $A_1, \dots, A_n \in SL(2, \mathbb{R})$ で生成されるとし, 次のトレースの組を考える。

$$S = \{\operatorname{tr}(A_{i_1} A_{i_2} \cdots A_{i_r}) : 1 \leq i_1 < i_2 < \cdots < i_r \leq n, 1 \leq r \leq n\}. \tag{2.2}$$

このとき次の補題が知られている ([6, §3.5]).

Lemma 2.1 任意の $g \in G$ のトレース $\operatorname{tr} g$ は S 上の整数係数多項式で表わされる。

以下 $SL(2, \mathbb{R})$ の行列の組 (A_1, \dots, A_n) に対して次を定める:

$$\operatorname{tr}(A_1, \dots, A_n) = (\operatorname{tr}A_1, \dots, \operatorname{tr}A_n), \quad \operatorname{sgn}(A_1, \dots, A_n) = (\operatorname{sgn} \operatorname{tr}A_1, \dots, \operatorname{sgn} \operatorname{tr}A_n)$$

2.2 $g + m \leq 4$ をみたく (g, m) 型タイヒミュラー空間の座標

以下 $T(g, m)$ の点 $[\rho]$ と行列の組

$$(A_1, B_1, \dots, A_g, B_g, C_1, \dots, C_m) = (\rho(a_1), \rho(b_1), \dots, \rho(a_g), \rho(b_g), \rho(c_1), \dots, \rho(c_m))$$

を同一視する。ただし後者は (共役の自由度があるので) 適当な normalization を受けていると仮定する。双曲的 Möbius 変換を表わす行列 $A \in SL(2, \mathbb{R})$ に対して p_A, q_A をそれぞれ A の反発的 (吸引的) 不動点とする。

2.3 Type (0, 3)

type(0, 3) すなわち pair of pants のタイヒミュラー空間 $T(0, 3)$ の点を (A, B, C) ($ABC = I$ (単位行列)) で代表させる。ここで $\operatorname{sgn}(A, B) = (-, -)$ とする。このとき $\operatorname{tr}AB = \operatorname{tr}C < 0$ であり

$$(a, b, z) = (-\operatorname{tr}A, -\operatorname{tr}B, -\operatorname{tr}AB) : T(0, 3) \rightarrow \mathbb{R}_{>2}^3$$

は (surjective)embedding である。実際 $q_A < p_C = -1 < q_C = 1 < p_B < q_B < p_A = -q_A$ という normalization condition のもとで (a, b, z) は (A, B, C) を次のように一意に復元する¹ :

$$\begin{aligned}
 A &= \begin{pmatrix} -\frac{a}{2} & \frac{2b + az + 2\sqrt{K^2 - 4}}{2\sqrt{z^2 - 4}} \\ \frac{2b + az - 2\sqrt{K^2 - 4}}{2\sqrt{z^2 - 4}} & -\frac{a}{2} \end{pmatrix}, \\
 B &= \begin{pmatrix} \frac{-b - \sqrt{K^2 - 4}}{2} & \frac{2a + bz + z\sqrt{K^2 - 4}}{2\sqrt{z^2 - 4}} \\ \frac{2a + bz - z\sqrt{K^2 - 4}}{2\sqrt{z^2 - 4}} & \frac{-b + \sqrt{K^2 - 4}}{2} \end{pmatrix}, \\
 C &= \begin{pmatrix} -\frac{z}{2} & -\frac{\sqrt{z^2 - 4}}{2} \\ -\frac{\sqrt{z^2 - 4}}{2} & -\frac{z}{2} \end{pmatrix}.
 \end{aligned} \tag{2.3}$$

ここで

$$K = \sqrt{abz + a^2 + b^2 + z^2} = \sqrt{\text{tr}ABA^{-1}B^{-1} + 2}. \tag{2.4}$$

2.4 Type (1, 1)

One-holed torus のタイヒミュラー空間 $T(1, 1)$ の点を (A, B, C) ($ABA^{-1}B^{-1}C = I$) で代表させる。ここで $\text{tr}A > 0$, $\text{tr}B > 0$ とすると $\text{tr}AB > 0$ である。このとき

$$(x, y, z) = (\text{tr}A, \text{tr}B, \text{tr}AB) : T(1, 1) \rightarrow \mathbb{R}_{>2}^3$$

は embedding である。ただし surjective でない。 $-\text{tr}C = -\text{tr}ABA^{-1}B^{-1} = xyz - x^2 - y^2 - z^2 + 2 > 2$ なので (x, y, z) による像は $\{(x, y, z) : xyz > x^2 + y^2 + z^2\}$ に含まれていないといけない (実際は一致する)。

2.5 Type (0, 4)

$T(0, 4)$ の点を (A, B, C, D) ($ABCD = I$) で代表させる。ここで $\text{sgn}(A, B, C) = (-, -, -)$ となるようにとる。このとき

$$(a, b, c, d, x, y, z) = (-\text{tr}A, -\text{tr}B, -\text{tr}C, -\text{tr}D, -\text{tr}BC, -\text{tr}CA, -\text{tr}AB) : T(0, 4) \rightarrow \mathbb{R}_{>2}^7$$

は embedding で $F_{04}(a, b, c, d, x, y, z) = 0$ をみताす。ここで $F_{04}(a, b, c, d, x, y, z)$ は

$$x^2 + y^2 + z^2 - xyz + (ad + bc)x + (bd + ca)y + (cd + ab)z + a^2 + b^2 + c^2 + d^2 + abcd - 4. \tag{2.5}$$

この式は $d^2 - 2 = \text{tr}D^2 = \text{tr}(AB)(CA)(BC)$ の右辺に基本トレース恒等式 (3) を応用して得られる。 F_{04} は d についてモニックな 2 次多項式で d の係数 $ax + by + cz + abc > 0$ である。したがって

¹以下の例 2.4-2.6 でも trace functions の組がタイヒミュラー空間の座標系を与えるということは、それらが群の生成系 (A_1, B_1, \dots, C_m) を (ある normalization のもとで) 一意に復元することを意味している。

$F_{04} = 0$ が d について必ず負の解をもつから、正の解をもてばそれは一意に定まる。すなわち (2.5) を $d^2 + 2Pd + Q$ のように書けば

$$d = -P + \sqrt{P^2 - Q}$$

であり $(-P + \sqrt{P^2 - Q}) > 2$ が (a, b, c, d, x, y, z) がタイヒミュラー空間の点を表わすための必要条件となる), d は省略してよく, (a, b, c, x, y, z) が $T(0, 4)$ を $\mathbb{R}_{>2}^6$ に埋め込む ($6 = \dim T(0, 4)$ に注意)。

2.6 Type (1, 2)

$T(1, 2)$ の点を (A, B, C, D) ($ABA^{-1}B^{-1}CD = I$) で代表させる。ここで $\text{sgn}(A, B, C, D) = (+, +, -, -)$ であるとする。

2.6.1 トレース恒等式 I.

$$(a, b, c, d, x, y, z) = (\text{tr}A, \text{tr}B, -\text{tr}C, -\text{tr}D, \text{tr}AD, \text{tr}AC, \text{tr}AB) : T(1, 2) \rightarrow \mathbb{R}_{>2}^7$$

は embedding である。 $(A, BA^{-1}B^{-1}, C, D)$ は $\text{type}(0, 4)$ であり, $\text{tr}BA^{-1}B^{-1} = a$, $\text{tr}BA^{-1}B^{-1}C = \text{tr}AD = x$ ゆえ $z_1 = -\text{tr}A(B^{-1}A^{-1}B^{-1})$ とおくと $F_{04}(a, a, c, d, x, y, z_1) = 0$ が成り立つ²。この式に $z_1 = abz - a^2 - b^2 - z^2 + 2$ を代入したものを $F_{12}(a, b, c, d, x, y, z)$ とおくと (a, b, c, d, x, y, z) は $F_{12}(a, b, c, d, x, y, z) = 0$ をみたす。これを具体的に表示すると $F_{12}(a, b, c, d, x, y, z)$ は

$$\begin{aligned} & a^2b^2 - 4b^2 + b^4 + c^2 + 2cd - b^2cd + d^2 + acx + adx + x^2 + acy + ady \\ & - 2xy + a^2xy + b^2xy + y^2 + 4abz - a^3bz - 2ab^3z + abcdz - abxyz \\ & - 4z^2 + a^2z^2 + 2b^2z^2 + a^2b^2z^2 - cdz^2 + xyz^2 - 2abz^3 + z^4 \end{aligned} \quad (2.6)$$

となり c, d について対称なモニックな 2 次多項式で c および d の係数は正である。したがって d (または c) を省略してよく, (a, b, c, x, y, z) が $T(0, 4)$ を \mathbb{R}^6 に埋め込む ($6 = \dim T(1, 2)$ に注意)。

2.6.2 トレース恒等式 II.

$$u = \text{tr}CABA^{-1}, v = \text{tr}CAB^2, w = \text{tr}CAB, k = -\text{tr}CD$$

とし c, d, z は I と同じとする。このとき $(u, v, z, w, c, d, k) : T(1, 2) \rightarrow \mathbb{R}_{>2}^7$ は embedding である。 (u, v, z, w, c, d, k) は $s = uvw - u^2 - v^2 - w^2 + 2$ とおくと

$$w^2 + \frac{c+d}{2}zw + k + s + z^2 + cd - w\sqrt{(k+2)(s+2) + \left(\frac{c-d}{2}\right)^2(z^2-4)} = 0. \quad (2.7)$$

をみたす。左辺を $G_{12}(u, v, z, w, c, d, k)$ で表わす。

3 種数 $g \geq 2$ の閉曲面

$T(g, 0)$ の点を $(A_1, B_1, A_2, B_2, \dots, A_g, B_g)$ ($\prod_{j=1}^g A_j B_j A_j^{-1} B_j^{-1} = I$) で代表させる。すべての行列のトレースは正とする。 $g = 2$ の場合は次章で述べるので $g \geq 3$ とする。

² トレースの符号が例 2.3 と異なるところがあるが、同じ恒等式をみたす。

3.1 $g \geq 3$ の場合

証明は g についての帰納法である。(正確には (g, m) 型のタイヒミュラー空間すべてを考え $g + m$ についての帰納法である。すべての場合を取り扱うと大変なので、ここでは簡略化して記述する。) $a_k = \text{tr} A_k > 0$, $b_k = \text{tr} B_k > 0$ ($k = 1, 2, \dots, g$) とおく。 $E_k = [A_k, B_k]$ とおくと $e_k = -\text{tr} E_k > 0$ ($k = 1, 2, \dots, g$)。 $S_1 = (A_1, B_1, \dots, A_{g-2}, B_{g-2}, E_{g-1} E_g)$ は type $(g-2, 1)$ のタイヒミュラー空間の点を定める。今

$$\begin{aligned} a_k, b_k, z_k &= \text{tr} A_k B_k, & (k = 1, \dots, g-2) \\ x_k &= -\text{tr} B_{k-1} A_{k-1}^{-1} B_{k-1}^{-1} A_k, & y_k = -\text{tr} E_1 \cdots E_{k-2} A_{k-1} A_k, \\ w_k &= -\text{tr} A_k E_{k+1} \cdots E_g C_{g+1} & (k = 2, \dots, g-2) \end{aligned} \quad (3.1)$$

が S_1 を決定すると仮定する。次に $T(0, 4)$ の点

$$S_2 = (E_1 \cdots E_{g-3} A_{g-2}, B_{g-2} A_{g-2}^{-1} B_{g-2}^{-1}, A_{g-1}, B_{g-1} A_{g-1}^{-1} B_{g-1}^{-1} E_g),$$

を考える。

$$\begin{aligned} d_{g-2} &= \text{tr} E_1 \cdots E_{g-3} A_{g-2}, & a_{g-2} &= \text{tr} B_{g-2} A_{g-2}^{-1} B_{g-2}^{-1}, & a_{g-1} &= \text{tr} A_{g-1} \\ d_{g-1} &= \text{tr} B_{g-1} A_{g-1}^{-1} B_{g-1}^{-1} C_g, & x_g &= -\text{tr} B_{g-2} A_{g-2}^{-1} B_{g-2}^{-1} A_{g-1}, \\ y_{g-1} &= -\text{tr} E_1 \cdots E_{g-3} A_{g-2} A_{g-1}, & f_{g-2} &= -\text{tr} (E_1 \cdots E_{g-3} A_{g-2}) (B_{g-2} A_{g-2}^{-1} B_{g-2}^{-1}) \end{aligned} \quad (3.2)$$

は S_2 を決定する。ここで

$$d_{g-1} = \text{tr} E_1 \cdots E_{g-2} A_{g-1}, \quad f_{g-2} = -\text{tr} E_1 \cdots E_{g-2},$$

と書けること、および d_{g-2} と f_{g-2} は (3.1) を用いて表わされることに注意する (下の (D), (F) 参照)。さらに d_{g-1} は

(D) d_{g-1} についての 2 次方程式 $F_{04}(d_{g-2}, a_{g-2}, a_{g-1}, d_{g-1}, x_{g-1}, y_{g-1}, f_{g-2}) = 0$ の唯一の正の解。

次に $T(1, 2)$ の点 $S_3 = (A_{g-1}, B_{g-1}, E_g, E_1 \cdots E_{g-2})$ を考える。

$$\begin{aligned} a_{g-1}, b_{g-1}, & & f_{g-1} &= e_g = -\text{tr} E_1 \cdots E_{g-1}, & f_{g-2} \\ d_{g-1}, w_{g-1} &= \text{tr} A_{g-1} C_g, & z_{g-1} &= \text{tr} A_{g-1} B_{g-1} \end{aligned} \quad (3.3)$$

は S_3 を決定し、 f_{g-1} は

(F) f_{g-1} についての 2 次方程式 $F_{12}(a_{g-1}, b_{g-1}, f_{g-1}, f_{g-2}, d_{g-1}, w_{g-1}, z_{g-1}) = 0$ の唯一の正の解。

S_1 と S_2 が生成する群の中に (共役を除いて) 共通の type $(0, 3)$ の部分群が存在する。必要ならば、その部分群上で同じ $SL(2, \mathbb{R})$ 表現を与えるように修正して S_1 と S_2 を選び直す。また $S_1 \cup S_2$ と S_3 が生成する群についても同じことを行なう。このとき、

Proposition 3.1 $6g - 9$ 個の trace functions a_k, b_k, z_k ($k = 1, 2, \dots, g-1$), x_k, y_k, w_k ($k = 2, \dots, g-2$) は $T(g-1, 1)$ の点 $(A_1, B_1, \dots, A_{g-1}, B_{g-1}, E_g)$ を決定する。

次に $T(1, 2)$ の点 $S_4 = (A_g, B_g, E_1 \cdots E_{g-2}, E_{g-1})$ を考える。

$$\begin{aligned} u_g &= \text{tr} E_1 \cdots E_{g-2} A_g B_g A_g^{-1}, & v_g &= \text{tr} E_1 \cdots E_{g-2} A_g B_g^2, & w_g &= \text{tr} E_1 \cdots E_{g-2} A_g B_g, \\ z_g &= \text{tr} A_g B_g, & f_{g-2} &= -\text{tr} E_1 \cdots E_{g-2}, \\ e_{g-1} &= -\text{tr} E_{g-1} = a_{g-1} b_{g-1} z_{g-1} - a_{g-1}^2 - b_{g-1}^2 - z_{g-1}^2 + 2, \\ f_{g-1} &= -\text{tr} E_1 \cdots E_{g-1} \end{aligned}$$

は S_4 を一意に定めるので、これらを Proposition 3.1 の trace functions に加えて $(A_1, B_1, \dots, A_g, B_g)$ を決定することができる。実際に新たに加わるのは u_g, v_g, w_g, z_g なので全部で $6g - 5$ 個の trace functions によるパラメータを得る。それらは $G_{12}(u_g, v_g, z_g, w_g, f_{g-2}, e_{g-1}, f_{g-1}) = 0$ をみtas。

種数 3 のとき $T(3, 0)$ の点 $(A_1, B_1, A_2, B_2, A_3, B_3)$ は

$$\begin{aligned} a_1 &= \operatorname{tr} A_1, & b_1 &= \operatorname{tr} B_1, & z_1 &= \operatorname{tr} A_1 B_1, \\ a_2 &= \operatorname{tr} A_2, & b_2 &= \operatorname{tr} B_2, & z_2 &= \operatorname{tr} A_2 B_2, \\ x_2 &= -\operatorname{tr} B_1 A_1^{-1} B_1^{-1} A_2, & y_2 &= -\operatorname{tr} A_1 A_2, & w_2 &= \operatorname{tr} A_2 E_3, \\ u_3 &= \operatorname{tr} E_1 A_3 B_3 A_3^{-1}, & v_3 &= \operatorname{tr} E_1 A_3 B_3^2, & w_3 &= \operatorname{tr} E_1 A_3 B_3, \\ z_3 &= \operatorname{tr} A_3 B_3 \end{aligned} \quad (3.4)$$

の 13 個によって決まる。今、補助的に

$$\begin{aligned} e_i &= -\operatorname{tr} E_i = a_i b_i z_i - a_i^2 - b_i^2 - z_i^2 + 2, \quad i = 1, 2 \\ e_3 &= -\operatorname{tr} E_1 E_2 = -\operatorname{tr} E_3, \quad d_2 = \operatorname{tr} A_2 E_1 = \operatorname{tr} B_2 A_2^{-1} B_2^{-1} E_3. \end{aligned}$$

を定めると、これらはそれぞれ $F_{12}(a_1, b_1, a_2, d_2, x_2, y_2, z_1)$ と $F_{12}(a_2, b_2, e_3, e_1, d_2, w_2, z_2)$ の正の根であり、(3.4) のパラメータは

$$G_{12}(u_3, v_3, z_3, w_3, e_1, e_2, e_3) = 0.$$

をみtas。

4 種数 2 の閉曲面の写像類群

4.1 $g = 2$ の場合

$T(2, 0)$ の点を $(2, 0)$ 型 Fuchs 群 G の標準生成系 $E = (A, B, C, D)$ ($[A, B][C, D] = 1$) の同値類で表す。ただし $\operatorname{sgn}(A, B, C, D) = (+, +, +, +)$ とする。7 つの trace functions $a = \operatorname{tr} A, b = \operatorname{tr} B, z = \operatorname{tr} AB, u = -\operatorname{tr} ACDC^{-1}, v = -\operatorname{tr} ACD^2, w = -\operatorname{tr} ACD, t = \operatorname{tr} CD$ は $T(2, 0)$ を $\mathbb{R}_{>2}^7$ に埋め込む。 $K = abz - a^2 - b^2 - z^2, s = uvt - u^2 - v^2 - t^2$ とおくと次の恒等式が成立する。

$$awt + a^2 + w^2 + t^2 + K^2 + S^2 + 4 - w\sqrt{(K^2 + 4)(S^2 + 4)} = 0, \quad (4.1)$$

4.2 種数 2 の Fuchs 群上のトレース多項式

群 G の任意の元のトレースを a, b, z, u, v, w, t を用いて表わしたい。そのためには補題 2.1 により $c = x_1 = \operatorname{tr} C$ and $d = x_2 = \operatorname{tr} D, x_3 = \operatorname{tr} AC, x_4 = \operatorname{tr} AD, x_5 = \operatorname{tr} BC, x_6 = \operatorname{tr} BD, x_7 = \operatorname{tr} ABC, x_8 = \operatorname{tr} ABD, x_9 = \operatorname{tr} BCD$ および $x_{10} = \operatorname{tr} ABCD$ を a, b, z, u, v, w, t をもちいて表わしておけばよい。

(1) $[A, B] = [C, D]^{-1}$ と (2.1) を用いて

$$abz - a^2 - b^2 - z^2 = cdt - c^2 - d^2 - t^2. \quad (4.2)$$

G は離散だから $\operatorname{tr}[A, B] = a^2 + b^2 + z^2 - abz - 2 < -2([17, 33 \text{ D}])$. 以下 $K = \sqrt{abz - a^2 - b^2 - z^2}$ とおく。

(2) $BAB^{-1} = CDC^{-1}D^{-1}A$ と基本恒等式 (3) より

$$a = \text{tr}(ACD) \cdot C^{-1} \cdot D^{-1} = -wt + cx_3 - ud + wcd - a.$$

したがって

$$2a + wt - cx_3 + ud - wcd = 0 \quad (4.3)$$

(3) $v = -\text{tr}ACD \cdot D = -(\text{tr}ACD\text{tr}D - \text{tr}AC) = wd + x_3$ だから

$$x_3 = v - dw. \quad (4.4)$$

これと (4.3) を用いて

$$2a + wt - cv + ud = 0. \quad (4.5)$$

(4) 次が成り立つ:

$$\begin{aligned} -u &= \text{tr}A \cdot CD \cdot C^{-1} = ad + t(\text{tr}AC^{-1}) - wc - atc - x_4 \\ &= ad + t(ac - x_3) - wc - atc - x_4, \end{aligned}$$

よって (4.3) から

$$x_4 = u + ad - tx_3 - wc = u + ad - tv + twd - cw. \quad (4.6)$$

$d = u^{-1}(cv - 2a - wt)$ (4.5) を (4.2) に代入して

$$(uvt - u^2 - v^2)c^2 - (2a + wt)(tu - 2v)c - (K^2 + t^2)u^2 - (2a + tw)^2 = 0.$$

この等式を c の 2 次方程式と見なすと

$$uvt - u^2 - v^2 = (-\text{tr}[CD^{-1}C^{-1}A, ACD^2] - 2) + t^2 > t^2 > 0$$

([17, 33 D]) と $-(K^2 + t^2)u^2 - (2a + tw)^2 < 0$ から必ず負の根をもち、よって 2 より大きい根は存在すれば一意であることがわかる。 $c = \text{tr}C > 2$ だから

$$c = \frac{(2a + tw)(ut - 2v) + u\sqrt{(2a + tw)^2(t^2 - 4) + 4(K^2 + t^2)(S^2 + t^2)}}{2(S^2 + t^2)}, \quad d = \frac{cv - 2a - wt}{u} \quad (4.7)$$

ここで $S = \sqrt{uvt - u^2 - v^2 - t^2}$ 。ここで (4.1) より $(2a + tw)^2(t^2 - 4) + 4(K^2 + t^2)(S^2 + t^2)$ は次式に等しい。

$$\left((t^2 - 4)w + 2\sqrt{(S^2 + 4)(K^2 + 4)} \right)^2 = \left((t^2 - 4)w + \frac{2(awt + a^2 + t^2 + K^2 + S^2 + 4)}{w} \right)^2.$$

よって (4.7) より

$$\begin{aligned} c &= \frac{(K^2 + S^2 + t^2 + a^2 + 4)u + w(2atu - 2av - uw + t^2uw - tvw)}{w(S^2 + t^2)}, \\ d &= \frac{(K^2 + S^2 + t^2 + a^2 + 4)v + w(2au + twu - vw)}{w(S^2 + t^2)} \end{aligned} \quad (4.8)$$

続いて (4.4), (4.6) と (4.8) より $x_3 = \text{tr}AC$ と $x_4 = \text{tr}AD$ の (a, b, z, u, v, w, t) による表現を得る。

$$\begin{aligned} x_3 &= -\frac{uw(2a+tw) + v(4+a^2+K^2-w^2)}{S^2+t^2} \\ x_4 &= (ad+u-cw) + t\frac{(4+a^2+K^2-vw^2)v + w(2au+tuw)}{S^2+t^2} \end{aligned} \quad (4.9)$$

(5) 基本トレース恒等式により $\text{tr}B^{-1}CD = bt - x_9$,

$$\text{tr}B^{-1}(CDC^{-1}) = bd - \text{tr}BCDC^{-1} = bd - (bd - x_6 - x_5t + cx_9) = x_6 + tx_5 - cx_9.$$

よって $AB^{-1}A^{-1} = B^{-1}CD \cdot C^{-1} \cdot D^{-1}$ から

$$\begin{aligned} b &= (\text{tr}B^{-1}CD)t + c\text{tr}B^{-1}C + d\text{tr}B^{-1}CD \cdot C^{-1} - (\text{tr}B^{-1}CD)cd - b \\ &= (bt - x_9)(t - cd) + c(bc - x_5) + d(x_6 + tx_5 - cx_9) - b. \end{aligned}$$

が従い, さらに次が成り立つ。

$$(dt - c)x_5 + dx_6 - tx_9 = 2b - bt^2 + bcdt - bc^2.$$

(6) 基本トレース恒等式により $\text{tr}A^{-1}CD = at + w$ と

$$\begin{aligned} \text{tr}B^{-1}A^{-1} \cdot C \cdot D &= zt + c\text{tr}ABD^{-1} + d\text{tr}ABC^{-1} - zcd - \text{tr}B^{-1}A^{-1}DC \\ &= zt + c(zd - x_8) + d(zc - x_7) - zcd - \text{tr}B^{-1}A^{-1}DC \\ &= zt + cdz - dx_7 - cx_8 - \text{tr}B^{-1}A^{-1}DC. \end{aligned}$$

を得る。 $B^{-1}A^{-1}DC = A^{-1} \cdot B^{-1} \cdot CD$ により

$$\begin{aligned} \text{tr}B^{-1}A^{-1}DC &= a\text{tr}B^{-1}CD + b\text{tr}A^{-1}CD + zt - abt - \text{tr}B^{-1}A^{-1}CD \\ &= a(bt - x_9) + b(at + w) + zt - abt \\ &\quad - zt - cdz + dx_7 + cx_8 + \text{tr}B^{-1}A^{-1}DC. \end{aligned}$$

したがって次式を得る。

$$dx_7 + cx_8 - ax_9 = -abt - bw + cdz.$$

(7) $B^{-1}CDC^{-1} = \text{tr}AB^{-1}A^{-1}D$ により

$$\begin{aligned} \text{tr}B^{-1}(CDC^{-1}) &= bd - \text{tr}BCDC^{-1} \\ &= bd - (\text{tr}B\text{tr}D - \text{tr}BD - \text{tr}BC\text{tr}CD + \text{tr}C\text{tr}BCD) = x_6 + tx_5 - cx_9 \end{aligned}$$

は次に等しい。

$$\begin{aligned} \text{tr}AB^{-1}A^{-1}D &= bd - \text{tr}DABA^{-1} \\ &= bd - (\text{tr}B\text{tr}D - \text{tr}BD - \text{tr}BA\text{tr}AD + \text{tr}A\text{tr}ABD) = x_6 + zx_4 - ax_8. \end{aligned}$$

したがって

$$tx_5 + ax_8 - cx_9 = zx_4.$$

(8) $BA^{-1}B^{-1}C = \text{tr}A^{-1}DCD^{-1}$ により

$$ac - \text{tr}BAB^{-1}C = \text{tr}BA^{-1}B^{-1}C = \text{tr}A^{-1}DCD^{-1} = ac - \text{tr}ADCD^{-1},$$

したがって $\text{tr}CBAB^{-1} = \text{tr}ADCD^{-1}$.

$$\begin{aligned}\text{tr}CBAB^{-1} &= \text{tr}C\text{tr}A - \text{tr}AC - \text{tr}BC\text{tr}AB + \text{tr}B\text{tr}CBA \\ &= ac - x_3 - zx_5 + b(\text{tr}C\text{tr}BA + \text{tr}B\text{tr}CA + \text{tr}A\text{tr}CB - \text{tr}A\text{tr}B\text{tr}C - \text{tr}ABC) \\ &= ac - x_3 - zx_5 + bcz + b^2x_3 + abx_5 - ab^2c - bx_7\end{aligned}$$

と

$$\begin{aligned}\text{tr}ADCD^{-1} &= \text{tr}A\text{tr}C - \text{tr}AC - \text{tr}AD\text{tr}DC + \text{tr}D\text{tr}ADC \\ &= ac - x_3 - tx_4 + d(\text{tr}A\text{tr}CD + \text{tr}D\text{tr}AC + \text{tr}C\text{tr}AD - \text{tr}A\text{tr}D\text{tr}C - \text{tr}ACD) \\ &= ac - x_3 - tx_4 + adt + d^2x_3 + cdx_4 - ad^2c + wd\end{aligned}$$

により, 次式を得る。

$$(z - ab)x_5 + bx_7 = (b^2 - d^2)x_3 + (t - cd)x_4 + bcz - ab^2c - adt + ad^2c - wd.$$

(9) $C^{-1}BA = \text{tr}DC^{-1}D^{-1}AB$ を用いて

$$\begin{aligned}\text{tr}C^{-1}BA &= zc - \text{tr}CBA \\ &= zc - (cz + bx_3 + ax_5 - abc - x_7) = -bx_3 - ax_5 + abc + x_7\end{aligned}$$

は

$$\begin{aligned}\text{tr}(DC^{-1}D^{-1})AB &= cz - \text{tr}ABDCD^{-1} \\ &= cz - (\text{tr}A\text{tr}C - \text{tr}ABC - \text{tr}ABD\text{tr}CD + \text{tr}D\text{tr}(AB \cdot D \cdot C)) \\ &= x_7 + tx_8 - d(zt + dx_7 + cx_8 - zcd - x_{10}).\end{aligned}$$

に等しいことがわかる。よって次式を得る。

$$-ax_5 + d^2x_7 + (cd - t)x_8 - dx_{10} = -abc + bx_3 - dtz + cd^2z.$$

(10) $D^{-1}C^{-1}B = C^{-1}D^{-1}ABA^{-1}$ を用いて $\text{tr}D^{-1}C^{-1}B = bt - x_9$ と

$$\begin{aligned}\text{tr}C^{-1}D^{-1}ABA^{-1} &= tb - \text{tr}(DC)ABA^{-1} \\ &= tb - (tb - \text{tr}DCB - \text{tr}DC\text{tr}AB + \text{tr}A\text{tr}DCAB) \\ &= (dx_5 + cx_6 + bt - bcd - x_9) + z(dx_3 + cx_4 + at - acd + w) \\ &\quad - a(zt + dx_7 + cx_8 - zcd - x_{10})\end{aligned}$$

が成り立ち, 次式を得る:

$$dx_5 + cx_6 - adx_7 - acx_8 + ax_{10} = bcd - zdx_3 - zcx_4 - zw.$$

以上により, 次の連立方程式が得られた:

$$M = \begin{pmatrix} dt - c & d & 0 & 0 & -t & 0 \\ 0 & 0 & d & c & -a & 0 \\ t & 0 & 0 & a & -c & 0 \\ z - ab & 0 & b & 0 & 0 & 0 \\ -a & 0 & d^2 & cd - t & 0 & -d \\ d & c & -ad & -ac & 0 & a \end{pmatrix}, \quad \vec{x} = \begin{pmatrix} x_5 \\ x_6 \\ x_7 \\ x_8 \\ x_9 \\ x_{10} \end{pmatrix}$$

および

$$\vec{v} = \begin{pmatrix} 2b - bt^2 + bcdt - bc^2 \\ -abt - bw + cdz \\ zx_4 \\ (b^2 - d^2)x_3 + (t - cd)x_4 + bcz - ab^2c - adt + acd^2 - wd \\ -abc + bx_3 - dzt + cd^2z \\ bcd - dzx_3 - czx_4 - zw \end{pmatrix},$$

を定めると $M\vec{x} = \vec{v}$. 行列 M は $a = c$ のときには正則ではないが (4.3) と (4.6) を用いて次を得る:

$$\begin{aligned} x_5 &= \frac{c(2b + a^2b - 2az + bK^2) - tuz + dw(ab + z + zK^2) - v(ab + zK^2)}{K^2 + a^2}, \\ x_6 &= \frac{2(adz - bd) - u(ab + K^2z) + tv(ab + z + K^2z) + (c - dt)w(ab + z + K^2z)}{K^2 + a^2}, \\ x_7 &= \frac{-2cz - btu + avz + wd(b - az)}{K^2 + a^2}, \\ x_8 &= \frac{d(K^2 + a^2 + 2) + auz + vt(b - az) + w(bc - bdt - acz + adtz)}{K^2 + a^2}, \\ x_9 &= \frac{t(2b + a^2b - 2az + bK^2) + dvz + w(ab + K^2z) + u(cz - dtz)}{K^2 + a^2}, \\ x_{10} &= \frac{-2tz + b(c - dt)u + bdv - awz}{K^2 + a^2}. \end{aligned} \tag{4.10}$$

このように x_1, \dots, x_{10} は a, b, z, u, v, w, t の有理関数である。

5 写像類群

G を $(2, -)$ 型の Fuchs 群, $E = (A, B, C, D)$ をその標準生成系 (すなわち G のマーキング) とする。次のマーキングの入れ替えを定める:

$$\begin{aligned} \omega_1(E) &= (AB^{-1}, B, C, D), & \omega_2(E) &= (B, BA, C, D), & \omega_3(E) &= (B^{-1}CA, B, C, B^{-1}CD) \\ \omega_4(E) &= (A, B, CD^{-1}, D), & \omega_5(E) &= (A, B, C, DC) \end{aligned} \tag{5.1}$$

各 ω_j は G の自己同型 ω_j に拡張できる。下図はいちばん左の列の元の ω_j による像を示す。

	ω_1	ω_2	ω_3	ω_4	ω_5
A	AB^{-1}	A	$B^{-1}CA$	A	A
B	B	BA	B	B	B
AB	A	ABA	$B^{-1}CAB$	AB	AB
$ACDC^{-1}$	$AB^{-1}CDC^{-1}$	$ACDC^{-1}$	$B^{-1}CACB^{-1}CDC^{-1}$	$ACDC^{-1}$	ACD
ACD^2	$AB^{-1}CD^2$	ACD^2	$B^{-1}CAC(B^{-1}CD)^2$	ACD	$AC(DC)^2$
ACD	$AB^{-1}CD$	ACD	$B^{-1}CACB^{-1}CD$	AC	$ACDC$
CD	CD	CD	$CB^{-1}CD$	C	CDC

種数 2 の閉曲面の写像類群を MC_2 とする。 $\omega_{j*} \in MC_2$ を ω_j によって誘導される写像類とする。 $\omega_{1*}, \dots, \omega_{5*}$ は次の関係式をみたす ([1, Theorem 4.8]):

$$\begin{aligned}\omega_{i*}\omega_{j*} &= \omega_{j*}\omega_{i*} \text{ if } |i-j| \geq 2, 1 \leq i, j \leq 5 \\ \omega_{j*}\omega_{j+1*}\omega_{j*} &= \omega_{j+1*}\omega_{j*}\omega_{j+1*} \quad (j = 1, 2, 3, 4), \\ (\omega_{1*}\omega_{2*}\omega_{3*}\omega_{4*}\omega_{5*})^6 &= 1 \\ \omega_{1*}\omega_{2*}\omega_{3*}\omega_{4*}\omega_{5*}^2\omega_{4*}\omega_{3*}\omega_{2*}\omega_{1*} &= 1.\end{aligned}$$

最後の式は超楕円的対合 (hyperelliptic involution) J の作用であり $T(2, 0)$ の各点を固定する。 $\omega_{1*}, \dots, \omega_{5*}$ は $MC'_2 = MC_2/\langle J \rangle$ を生成する。 $(A_j, B_j, C_j, D_j) = \omega_j(A, B, C, D)$ とおいて

$$\begin{aligned}a_j &= \text{tr}A_j, & b_j &= \text{tr}B_j, & z_j &= \text{tr}A_jB_j, & u_j &= -\text{tr}A_jC_jD_jC_j^{-1}, \\ v_j &= -\text{tr}A_jC_jD_j^2, & w_j &= -\text{tr}A_jC_jD_j, & t_j &= \text{tr}C_jD_j\end{aligned}$$

を a, b, z, u, v, w, t によって表わすと、 MC'_2 の \mathbb{R}^7 上の有理変換による群による表現が得られる。

(Case of ω_{1*}) 基本トレース恒等式を用いて $\text{tr}AB^{-1} = \text{tr}A\text{tr}B - \text{tr}AB = ab - z$,

$$w_1 = -\text{tr}AB^{-1}CD = -\text{tr}B\text{tr}ACD + \text{tr}ABCD = bw + x_{10},$$

$$\begin{aligned}u_1 = -\text{tr}AB^{-1}CDC^{-1} &= -\text{tr}B\text{tr}ACDC^{-1} + \text{tr}(AB)CDC^{-1} \\ &= -b(\text{tr}A\text{tr}D - \text{tr}AD - \text{tr}AC\text{tr}CD + \text{tr}C\text{tr}ACD) \\ &\quad + (\text{tr}AB\text{tr}D - \text{tr}ABD - \text{tr}ABC\text{tr}CD + \text{tr}C\text{tr}ABCD) \\ &= -abd + bcw + dz + bt x_3 + bx_4 - tx_7 - x_8 + cx_{10},\end{aligned}$$

および

$$\begin{aligned}v_1 = -\text{tr}AB^{-1}CD^2 &= -\text{tr}B\text{tr}ACD^2 + \text{tr}ABCD^2 \\ &= -b(\text{tr}ACD\text{tr}D - \text{tr}AC) + (\text{tr}ABCD\text{tr}D - \text{tr}ABC) \\ &= bdw + bx_3 - x_7 + dx_{10}.\end{aligned}$$

を得る。したがって

$$\omega_{1*}(a, b, z, u, v, w, t) = (ab - z, b, a, u_1, v_1, w_1, t).$$

(Case of ω_{2*}) $\text{tr}ABA = \text{tr}A\text{tr}B - \text{tr}B = za - b$ だから

$$\omega_{2*}(a, b, z, u, v, w, t) = (a, z, az - b, u, v, w, t).$$

(Case of ω_{3*}) ω_{3*} の計算がいちばん面倒である :

$$a_3 = \text{tr}B^{-1}CA = \text{tr}B\text{tr}AC - \text{tr}ABC = bx_3 - x_7.$$

$$\begin{aligned}w_3 &= -\text{tr}(B^{-1}C)(AC)(B^{-1}C)D = -\text{tr}(AC)(B^{-1}C)D(B^{-1}C) \\ &= -\text{tr}ACB^{-1}C\text{tr}B^{-1}CD - \text{tr}ACD + \text{tr}AC\text{tr}D \\ &= -(\text{tr}B\text{tr}AC^2 - \text{tr}ACBC)(\text{tr}B\text{tr}CD - \text{tr}BCD) + w + dx_3 \\ &= -[b(cx_3 - a) - (x_3x_5 + z - ab)](bt - x_9) + w + dx_3 \\ &= (x_3x_5 + z - bcx_3)(bt - x_9) + w + dx_3.\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
u_3 &= -\text{tr}(B^{-1}C)(AC)(B^{-1}C)(DC^{-1}) = -\text{tr}(AC)(B^{-1}C)(DC^{-1})(B^{-1}C) \\
&= -\text{tr}ACB^{-1}C\text{tr}B^{-1}CDC^{-1} - \text{tr}ACDC^{-1} + \text{tr}AC\text{tr}DC^{-1} \\
&= -(\text{tr}AC\text{tr}B^{-1}C - \text{tr}AB)(\text{tr}B\text{tr}D - \text{tr}BCDC^{-1}) + u + x_3(cd - t) \\
&= -(x_3(bc - x_5) - z)[bc - (bd - x_6 - tx_5 + cx_9)] + u + x_3(cd - t) \\
&= (x_3x_5 + z - bcx_3)(x_6 + tx_5 - cx_9) + u + x_3(cd - t).
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
v_3 &= -\text{tr}B^{-1}CAC(B^{-1}CD)^2 = -\text{tr}B^{-1}CD\text{tr}B^{-1}CACB^{-1}CD + \text{tr}B^{-1}CAC \\
&= (bt - x_9)[(x_3x_5 + z - bcx_3)(bt - x_9) + w + dx_3] + (bc - x_5)x_3 - z.
\end{aligned}$$

$$t_3 = \text{tr}CB^{-1}CD = \text{tr}CB^{-1}\text{tr}CD - \text{tr}BD = (bc - x_5)t - x_6.$$

この場合は a_3, x_3, v_3 と t_3 は負になる。よって符号を入れ替えて次を得る；

$$\omega_{3*}(a, b, z, u, v, w, t) = (-a_3, b, -x_3, u_3, -v_3, w_3, -t_3).$$

(Case of ω_{4*}) この場合は容易に次を得る：

$$\omega_{4*}(a, b, z, u, v, w, t) = (a, b, z, u, w, -x_3, c).$$

(Case of ω_{5*}) $-\text{tr}ACDC = -\text{tr}C\text{tr}ACD + \text{tr}ACDC^{-1} = cw - u,$

$$\begin{aligned}
v_5 &= -\text{tr}AC(DC)^2 = -\text{tr}CD\text{tr}ACDC + \text{tr}AC \\
&= -t(\text{tr}C\text{tr}ACD - \text{tr}ACDC^{-1}) + x_3 \\
&= cwt - tu + x_3,
\end{aligned}$$

と $\text{tr}CDC = ct - d$ によって

$$\omega_{5*}(a, b, z, u, v, w, t) = (a, b, z, w, cwt - tu + x_3, cw - u, ct - d).$$

以上から次の結果を得る。

Theorem 5.1 写像類 $\omega_{1*}, \omega_{2*}, \omega_{3*}, \omega_{4*}, \omega_{5*}$ は a, b, z, u, v, w, t の有理変換として次の表現をもつ：

$$\begin{aligned}
\omega_{1*}(a, b, z, u, v, w, t) &= (ab - z, b, a, u_1, v_1, w_1, t) \\
\omega_{2*}(a, b, z, u, v, w, t) &= (a, z, az - b, u, v, w, t) \\
\omega_{3*}(a, b, z, u, v, w, t) &= (-bx_3 + x_7, b, -x_3, u_3, -v_3, w_3, -bct + x_5t + x_6) \\
\omega_{4*}(a, b, z, u, v, w, t) &= (a, b, z, u, w, -x_3, c) \\
\omega_{5*}(a, b, z, u, v, w, t) &= (a, b, z, w, cwt - tu + x_3, cw - u, ct - d),
\end{aligned} \tag{5.2}$$

ここで c, d, x_3, x_4, x_5, x_6 と x_7 は (4.8), (4.9) と (4.10) で与えられている。

$x_1 = c, \dots, x_{10}$ はすべて (a, b, z, u, v, w, t) の有理変換であるから, ω_{j*} ($j = 1, \dots, 5$) の逆変換も有理変換である。

References

- [1] Birman, J. S., *Braids, Links, and Mapping Class Groups*, Ann. of Math. Studies **82**, Princeton Univ. Press, 1974.
- [2] Gilman, J. and B. Maskit, An algorithm for 2-generator Fuchsian groups, Michigan Math. J. **38** (1991), 13–32.
- [3] Hamenstädt, U., Length functions and parameterizations of Teichmüller space for surfaces with cusps. Ann. Acad. Sci. Fenn. Math. **28** (2003), 757–88.
- [4] Keen, L., On Fricke moduli, in *Advances in the Theory of Riemann Surfaces*, (L. V. Ahlfors ed. et al.), Ann. Math. Studies **66**, Princeton Univ. Press, Princeton, N. J., 1971, 205–224.
- [5] Luo, Feng, Geodesic length functions and Teichmüller spaces, Differential Geom. **48** (1998), 275–317.
- [6] Maclachlan, C., and A. W. Reid, *The Arithmetic of Hyperbolic 3-Manifolds*, Graduate Texts in Math. **219**, Springer-Verlag, 2003.
- [7] Nakanishi, T. and M. Näätänen, Parametrization of Teichmüller space by length parameters, in *Analysis and Topology* (C. Andreian-Cazacu, O. Lehto and Th. M. Rassias, eds.) WorldScientific, Singapore, 541–560. 1998.
- [8] Nakamura, G. and T. Nakanishi, Parametrizations of Teichmüller spaces by trace functions, Preprint, 2011.
- [9] Okumura, Y., Global real analytic coordinates for Teichmüller spaces, J. Math. Soc. Japan, **42** (1990), 91–101.
- [10] Okumura, Y., Global real analytic length parameters for Teichmüller spaces, Hiroshima Math. J., **26** (1996), 165–179.
- [11] Schmutz, P., Die Parametrisierung des Teichmüllerraumes durch geodätische Längenfunktionen, Comment. Math. Helvet., **68** (1993), 278–288.
- [12] Seppälä, M. and T. Sorvali, On geometric parametrizations of Teichmüller spaces, Ann. Acad. Sci. Fenn. Ser. A I Math., **10**, (1985), 515–526.
- [13] Seppälä, M. and T. Sorvali, Parametrization of Teichmüller spaces by geodesic length functions, In *Holomorphic Functions and Moduli*, Vol. II, Berkeley 1986, 267?–284.
- [14] Seppälä, M. and T. Sorvali, Parametrization of Möbius groups acting in a disk, Comment. Math. Helvet., **61** (1986), 149–160
- [15] Seppälä, M. and T. Sorvali, *Geometry of Riemann surfaces and Teichmüller spaces*, North-Holland Mathematics Studies, **169**, North-Holland, Amsterdam, 1992.
- [16] Wolpert, S. A., Geodesic length functions and the Nielsen problem, J. Differential Geom., **25** (1987), 275–296.
- [17] H. Zieschang, *Finite Groups of Mapping Classes of Surfaces*, Lecture Notes in Math. **875**, Springer-Verlag, 1981.